



**FINAL PROJECT - TF141581**

**DECISION SUPPORT SYSTEM BASED ON  
AUTOMATIC IDENTIFICATION SYSTEM (AIS)  
FOR ILLEGAL UNREGULATED UNREPORTED  
(IUU) FISHING IDENTIFICATION USING  
FUZZY LOGIC**

**IKKO FRANSISKO**  
**NRP. 2412 100 075**

**Supervisor**  
**Dr.Ir. Aulia Siti Aisjah, M.T.**  
**Dr. Ir. A. A. Masroeri, M. Eng**

**DEPARTMENT OF ENGINEERING PHYSICS**  
**Faculty of Industrial Technology**  
**Sepuluh Nopember Institute of Technology**  
**Surabaya 2016**



TUGAS AKHIR - TF141581

**PERANCANGAN SISTEM PENGAMBILAN  
KEPUTUSAN BERBASIS DATA *AUTOMATIC  
IDENTIFICATION SYSTEM (AIS)* UNTUK  
IDENTIFIKASI TERJADINYA *ILLEGAL  
UNREGULATED UNREPORTED (IUU)*  
*FISHING* MENGGUNAKAN LOGIKA FUZZY**

IKKO FRANSISKO  
NRP. 2412 100 075

Dosen Pembimbing  
Dr.Ir. Aulia Siti Aisjah, M.T.  
Dr. Ir. A. A. Masroeri, M. Eng

JURUSAN TEKNIK FISIKA  
Fakultas Teknologi Industri  
Institut Teknologi Sepuluh Nopember  
Surabaya 2016

## LEMBAR PENGESAHAN

**PERANCANGAN SISTEM PENGAMBILAN KEPUTUSAN  
BERBASIS DATA *AUTOMATIC IDENTIFICATION  
SYSTEM (AIS)* UNTUK IDENTIFIKASI TERJADINYA  
*ILLEGAL UNREGULATED UNREPORTED (IUU) FISHING*  
MENGUNAKAN LOGIKA FUZZY**

### TUGAS AKHIR

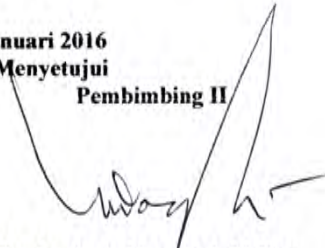
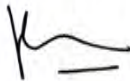
Oleh:

**IKKO FRANSISKO  
NRP. 2412 100 075**

Surabaya, Januari 2016  
Mengetahui/Menyetujui

Pembimbing I

Pembimbing II



**Dr. Ir. Aulia Siti Aisjah, M.T.   Dr. Ir. A. A. Masroeri, M.Eng**  
**NIP. 1966011619800321001   NIP. 195808071984031001**



**Agus Muhammad Hatta, ST, MSi, Ph.D.**  
**NIP. 197809022003121002**

## LEMBAR PENGESAHAN

PERANCANGAN SISTEM PENGAMBILAN KEPUTUSAN  
BERBASIS DATA *AUTOMATIC IDENTIFICATION  
SYSTEM (AIS)* UNTUK IDENTIFIKASI TERJADINYA  
*ILLEGAL UNREGULATED UNREPORTED (IUU) FISHING*  
MENGUNAKAN LOGIKA FUZZY

### TUGAS AKHIR

Dipjukan Untuk Memenuhi Salah Satu Syarat  
Memperoleh Gelar Sarjana Teknik  
Bidang Studi Rekayasa Instrumentasi  
Program Studi S-1 Jurusan Teknik Fisika  
Fakultas Teknologi Industri  
Institut Teknologi Sepuluh Nopember

Oleh

**IKKO FRANSISKO**  
NRP 2412100075

Disetujui oleh Tim Penguji Tugas Akhir:

1. Dr. Ir. Aulia Siti Aisjah, M.T.  (Pembimbing I)
2. Dr. Ir. A. A. Mustoeri, M.Eng  (Pembimbing II)
3. Dr. Ir. Purwadi Agus Darwoto, M.Sc  Ketua Tim Penguji)
4. Dr. Dhany Arifianto S.T, M.Eng  (Penguji I)
5. Bagus Titis Anunaja S.T, M.T  (Penguji II)

**SURABAYA,**  
**JANUARI 2016.**

**PERANCANGAN SISTEM PENGAMBILAN KEPUTUSAN  
BERBASIS DATA *AUTOMATIC IDENTIFICATION  
SYSTEM (AIS)* UNTUK IDENTIFIKASI TERJADINYA  
*ILLEGAL UNREGULATED UNREPORTED (IUU) FISHING*  
MENGUNAKAN LOGIKA FUZZY**

**Nama** : Ikko Fransisko  
**NRP** : 2412100075  
**Jurusan** : Teknik Fisika, FTI - ITS  
**Pembimbing I** : Dr. Ir. Aulia Siti Aisjah, MT  
**Pembimbing II** : Dr. Ir. A. A. Masroeri, M.Eng

**Abstrak**

Sektor kelautan dan perikanan Indonesia mengalami kerugian terus-menerus akibat penjarahan oleh nelayan asing. Upaya-upaya pengawasan atas *Illegal, Unregulated, Unreported (IUU) Fishing* terhadap kapal ikan yang menggunakan alat tangkap terlarang yaitu jaring *trawl* masih kurang optimal karena keterbatasan instrumen pengawasan. Pada penelitian ini akan dirancang suatu sistem pengambilan keputusan menggunakan logika fuzzy berbasis data AIS untuk identifikasi terjadinya *IUU Fishing*. Dengan sistem ini, kapal-kapal *trawler* yang menangkap ikan di perairan Indonesia akan teridentifikasi secara otomatis sehingga dapat mempermudah dalam pengawasan. Sistem yang dirancang menggunakan logika fuzzy tipe Mamdani dengan 6 variabel masukan yaitu kecepatan kapal ikan saat *searching, casting, towing, hauling*, perubahan posisi *latitude* dan *longitude* dari kapal per satuan waktu. Pengujian dilakukan untuk beberapa pola pergerakan kapal ikan dan dilakukan validasi sistem menggunakan data *real* kapal ikan jenis *trawler* yang tertangkap oleh AIS. Dari hasil pengujian terbukti bahwa sistem yang dirancang cukup relevan untuk diterapkan dan pola pergerakan kapal ikan *trawler* dapat menjadi parameter utama dalam identifikasi terjadinya *IUU Fishing*.

**Kata Kunci:** AIS, logika fuzzy, *IUU Fishing*, Mamdani, sistem pengambilan keputusan, *trawler*.

# **DECISION SUPPORT SYSTEM BASED ON AUTOMATIC IDENTIFICATION SYSTEM (AIS) FOR ILLEGAL UNREGULATED UNREPORTED (IUU) FISHING IDENTIFICATION USING FUZZY LOGIC**

**Name** : Ikko Fransisko  
**NRP** : 2412100075  
**Department** : Engineering Physics, FTI - ITS  
**Supervisor I** : Dr. Ir. Aulia Siti Aisjah, MT  
**Supervisor II** : Dr. Ir. A. A. Masroeri, M.Eng

## **Abstract**

*Indonesian marine and fisheries sector increasingly suffered losses due to looting by foreign fishermen. Efforts in supervision on Illegal, Unregulated, Unreported (IUU) Fishing of the ships that use trawl nets still less than optimal due to limited surveillance instruments. This research will design a decision-making system using fuzzy logic-based on AIS data to identify the occurrence of IUU Fishing. The decision-making system use mamdani type fuzzy logic with 6 input variables that is speed when searching, casting, towing, hauling, the latitude positional shift, and longitude positional shift of vessel per unit time. It can identify ships trawlers which catch fish in Indonesian waters automatically so as to facilitate monitoring. It was tested for some movement patterns of fishing vessels and trawler real data types which caught. From the test results showed that the designed system is quite suitable for the identification of IUU Fishing and proved that the fishing trawler vessel movement patterns can be a major parameter in the identification of IUU Fishing.*

**Keywords:** *AIS, Fuzzy logic, IUU Fishing, Mamdani, decision support system, trawler.*

## KATA PENGANTAR

Puji syukur penulis haturkan kehadiran Tuhan Yang Maha Esa atas segala rahmat dan anugerah-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir beserta pembuatan laporan yang berjudul :

### **PERANCANGAN SISTEM PENGAMBILAN KEPUTUSAN BERBASIS DATA *AUTOMATIC IDENTIFICATION SYSTEM (AIS)* UNTUK IDENTIFIKASI TERJADINYA *ILLEGAL UNREGULATED UNREPORTED (IUU) FISHING* MENGGUNAKAN LOGIKA FUZZY**

Tugas akhir ini disusun untuk memenuhi persyaratan bagi seorang mahasiswa untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Jurusan Teknik Fisika, Fakultas Teknologi Industri, Institut Teknologi Sepuluh Nopember Surabaya.

Dalam kesempatan kali ini penulis menyampaikan terima kasih kepada semua pihak yang telah banyak membantu hingga terselesainya laporan Tugas Akhir ini, khususnya kepada :

1. Bapak Agus Muhamad Hatta, ST, MSi, Ph.D selaku ketua Jurusan Teknik Fisika, FTI – ITS.
2. Yoas Adiwilata (Ayah), Kesia Yuliana (Ibu), Irene Fransiska (Adik Tercinta) selaku keluarga penulis yang tiada hentinya memberikan doa, semangat, serta motivasi kepada penulis dalam pengerjaan tugas akhir.
3. Ibu Dr. Ir. Aulia Siti Aisjah, MT dan Bapak Dr. Ir. A. A. Masroeri, M.Eng selaku dosen pembimbing tugas akhir yang selalu mengarahkan dan membimbing penulis dalam pengerjaan tugas akhir.
4. Bapak Arief L.selaku Kapten Kapal yang telah memberikan banyak informasi, wawasan dan masukan dalam penentuan paramater-parameter *Illegal Fishing* serta dalam pembuatan aturan (*rule*).
5. Bapak Dwi Kristanto dan Laboratorium RAMS jurusan Sistem perkapalan ITS yang telah banyak membantu dan

membimbing dalam pencarian data kapal yang diperlukan.

6. Bapak Dr. Bambang L. Widjiantoro, ST, MT selaku dosen wali yang memberi motivasi kepada penulis selama menjadi mahasiswa di Jurusan Teknik Fisika.
7. Bapak Ir. Ya'umar, M.T. selaku kepala Laboratorium Rekayasa Instrumentasi atas segala saran dan kemudahan.
8. Bapak dan Ibu dosen Teknik Fisika yang telah memberikan ilmunya dengan ikhlas sehingga penulis dapat menyelesaikan kuliah sampai tugas akhir ini.
9. Teman-teman Teknik Fisika 2012, kakak-kakak F46++ dan adik-adik F48 dan F49 serta rekan-rekan penulis yang tidak bisa disebutkan satu persatu.
10. Teman-teman asisten Laboratorium Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol atas segala keceriaan dan solidaritas, serta dukungannya.

Penulis sangat menyadari bahwa laporan Tugas Akhir ini masih terdapat kekurangan. Oleh karena itu kritik dan saran yang membangun sangat dibutuhkan untuk menyempurnakan laporan Tugas Akhir ini. Salam Satu Bendera.. Vivat TF!

Surabaya , November 2015

Penulis



## DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL .....	i
LEMBAR PENGESAHAN .....	iii
ABSTRAK .....	v
<i>ABSTRACT</i> .....	vi
KATA PENGANTAR .....	vii
DAFTAR ISI .....	ix
DAFTAR GAMBAR .....	xi
DAFTAR TABEL .....	xii
BAB I PENDAHULUAN .....	1
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Perumusan Masalah .....	3
1.3 Batasa Masalah .....	3
1.4 Tujuan Penelitan .....	4
1.5 Manfaat Penelitian .....	4
BAB II TINJAUAN PUSTAKA .....	5
2.1 Teknologi <i>AIS</i> .....	5
2.2 <i>Illegal, Unreported, Unregulated (IUU) Fishing</i> .....	8
2.3 Kapal Ikan Jenis <i>Trawler</i> .....	11
2.4 Logika <i>Fuzzy</i> .....	12
BAB III METODOLOGI PENELITIAN .....	17
3.1 Studi Literatur .....	18
3.2 Pengumpulan Data .....	19
3.3 Perancangan Sistem Pengambilan Keputusan dengan Logika <i>Fuzzy</i> .....	19
3.4 Validasi Sistem Pengambilan Keputusan .....	29
BAB IV ANALISA DATADAN PEMBAHASAN .....	31
4.1 Analisa Hasil Uji Sistem Pengambilan Keputusan Logika <i>Fuzzy</i> dengan Berbagai Variasi Pola Pergerakan Kapal Ikan .....	31
4.1.1 Analisa Hasil Uji Pola Pergerakan Kapal Ikan ke- 1 .....	31
4.1.2 Analisa Hasil Uji Pola Pergerakan Kapal Ikan ke- 2 .....	35

4.1.3 Analisa Hasil Uji Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-3 .....	38
4.2 Validasi Sistem Pengambilan Keputusan Menggunakan Data Real Kapal Ikan .....	41
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	47
5.1 Kesimpulan .....	47
5.2 Saran .....	49
DAFTAR PUSTAKA.....	49
LAMPIRAN	

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 2.1</b>	Cara Kerja <i>Automatic Identification System (AIS)</i> ( <i>Kaikyo &amp; Advisory 2008</i> ).....	7
<b>Gambar 2.2</b>	Kapal Ikan yang Tertangkap sedang Melakukan <i>Illegal Fishing</i> .....	9
<b>Gambar 2.3</b>	Kecepatan Kapal <i>Trawler</i> Selama Operasi Penangkapan Ikan ( <i>Matsumoto 2015</i> ).....	11
<b>Gambar 2.4</b>	Pola Pergerakan Kapal <i>Trawler</i> ( <i>Matsumoto 2015</i> ) .....	12
<b>Gambar 2.5</b>	Konsep Dasar Logika <i>Fuzzy</i> ( <i>Arifin n.d</i> ) .....	13
<b>Gambar 2.6</b>	Grafik Fungsi Keanggotaan Segitiga dan Trapesium ( <i>Zadeh et al. 1965</i> ) .....	13
<b>Gambar 3.1</b>	Diagram Alir Penelitian .....	17
<b>Gambar 3.2</b>	Diagram Perancangan Logika <i>Fuzzy</i> .....	18
<b>Gambar 3.3</b>	Desain Sistem Pengambilan Keputusan.....	19
<b>Gambar 3.4</b>	FIS Properties pada Logika <i>Fuzzy</i> .....	20
<b>Gambar 3.5</b>	Fungsi Keanggotaan Kecepatan ( <i>Searching</i> ) .....	22
<b>Gambar 3.6</b>	Fungsi Keanggotaan Perubahan Posisi ( <i>Longitude</i> ) .....	22
<b>Gambar 3.7</b>	Fungsi Keanggotaan Perubahan Posisi ( <i>Latitude</i> ).... .....	23
<b>Gambar 3.8</b>	Fungsi Keanggotaan Kecepatan ( <i>Towing</i> ) .....	24
<b>Gambar 3.9</b>	Fungsi Keanggotaan Kecepatan ( <i>Casting</i> ).....	24
<b>Gambar 3.10</b>	Fungsi Keanggotaan Kecepatan ( <i>Hauling</i> ) .....	25
<b>Gambar 3.11</b>	Output pada Logika <i>Fuzzy</i> .....	25
<b>Gambar 3.12</b>	<i>Rule Editor</i> Sistem Pengambilan Keputusan Logika <i>Fuzzy</i> .....	27
<b>Gambar 3.13</b>	<i>Rule Viewer</i> Sistem Pengambilan Keputusan Logika <i>Fuzzy</i> .....	28
<b>Gambar 3.13</b>	<i>Surface Viewer</i> Sistem Pengambilan Keputusan Logika <i>Fuzzy</i> .....	29
<b>Gambar 4.1</b>	Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-1 .....	33
<b>Gambar 4.2</b>	Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-2 .....	36
<b>Gambar 4.3</b>	Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-3 .....	40

<b>Gambar 4.5</b>	Pola Pergerakan Real Kapal Ikan Berdasarkan Data AIS .....	43
<b>Gambar 4.6</b>	Grafik Kecepatan Kapal Ikan <i>Illegal Fishing</i> .....	45

## DAFTAR TABEL

<b>Tabel 2.1</b>	Jenis Informasi dari AIS (Yuda Yudistira 2009).....	7
<b>Tabel 3.1</b>	Parameter Input Logika <i>Fuzzy</i> Identifikasi <i>IUU Fishing</i> .....	21
<b>Tabel 4.1</b>	Posisi Lintang dan Bujur untuk Uji Coba Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-1 .....	33
<b>Tabel 4.2</b>	Posisi Lintang dan Bujur untuk Uji Coba Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-2 .....	35
<b>Tabel 4.3</b>	Posisi Lintang dan Bujur untuk Uji Coba Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-3 .....	38
<b>Tabel 4.4</b>	Data Real AIS Kecepatan dan Posisi Kapal Ikan yang melakukan <i>Illegal Fishing</i> di Perairan Natuna, Indonesia .....	42

## **BAB I**

### **PENDAHULUAN**

#### **1.1. Latar Belakang**

Indonesia adalah negara kepulauan dengan luas wilayah perairan mencapai 5,8 juta km<sup>2</sup>, serta panjang garis pantai yang mencapai 81.900 km. Dua pertiga dari wilayah Indonesia adalah laut yang memiliki tiga perbatasan darat dan sisanya adalah perbatasan laut. Perbatasan laut Indonesia berbatasan dengan 10 negara diantaranya Malaysia, Singapura, Filipina, India, Thailand, Vietnam, Republik Palau, Australia, Timor Leste, dan Papua Nugini. Sedangkan untuk wilayah darat, Indonesia memiliki garis perbatasan darat secara keseluruhan adalah 2914,1 km (Aditya, 2007).

Wilayah laut Indonesia merupakan sektor penting yang menjadi fokus pemerintah terutama Kementerian Kelautan dan Perikanan (KKP) dalam menjaga pertahanan dan keamanan negara. *Illegal, Unregulated and Unreported (IUU) Fishing* merupakan salah satu penyebab kerugian yang cukup besar di sektor tersebut. *Illegal fishing* adalah kegiatan penangkapan ikan secara ilegal di wilayah perairan atau ZEE suatu negara, dengan tidak memiliki izin dari negara tersebut. *Unreported fishing* adalah kegiatan penangkapan ikan berupa penangkapan ikan yang tidak melaporkan hasil tangkapan yang sesungguhnya atau pemalsuan data hasil tangkapan, hasil tangkapan ikan yang langsung dibawa ke negara lain (*transshipment*) di tengah laut. *Unregulated fishing* adalah kegiatan penangkapan ikan dalam suatu cara yang tidak konsisten dengan cara penangkapan yang telah ditetapkan dan penangkapan ikan menggunakan modifikasi dari alat tangkap ikan yang dilarang. Di Indonesia *IUU Fishing* yang dilakukan oleh nelayan dan kapal asing jumlahnya cukup besar. Pencurian ikan oleh armada kapal ikan asing dari wilayah laut Indonesia diperkirakan sebesar 1 juta ton/tahun (Rp 30 triliun/tahun). Kapal-kapal tersebut berasal dari Thailand, Vietnam, Malaysia, RRC, Filipina, Taiwan, Korea Selatan, dan lainnya (BPK, 2015).

Kasus *IUU Fishing* yang sering terjadi di Indonesia adalah kapal asing yang memakai alat tangkap ikan terlarang yaitu pukat (*trawl*). Penggunaan *trawl* dalam penangkapan ikan dinilai ilegal karena dapat merusak biota bawah laut dan menyebabkan kerugian yang besar. Hal ini diperkuat dengan adanya Keputusan Presiden RI No. 39 Tahun 1980 tentang penghapusan jaring *trawl* (KEPRES, 1980). Daerah yang menjadi titik rawan terjadinya *IUU Fishing* adalah Laut Arafuru, Laut Natuna, Sebelah Utara Sulawesi Utara (Samudra Pasifik), Selat Makassar, Barat Sumatera (Samudera Hindia) (Prabawaningtyas, 2009).

Upaya-upaya pemerintah dalam hal *IUU Fishing* saat ini masih belum optimal karena berbagai keterbatasan meliputi kapasitas, kapabilitas, peralatan dan perangkat hukum, sehingga pelaksanaan *Monitoring, Control dan Surveillance* (MCS) dan *law enforcement* menjadi tidak memadai. Dalam hal pengawasan atas *illegal fishing*, keterbatasan instrument pengawasan seperti *Vessel Monitoring System (VMS)*, keterbatasan olah gerak kapal, pengawasan, keterbatasan sumber daya pengawas, sarana dan prasarana pengawasan maupun anggaran menyebabkan belum mempunyai aparat pengawas mencegah masuknya kapal asing ilegal melalui perbatasan Indonesia dan mengawasi kegiatan penangkapan ikan di wilayah Indonesia (Garnawan et al., 2009).

Pada tahun 2000, *International Maritime Organization (IMO)* membuat peraturan baru yang mewajibkan setiap kapal untuk memasang peralatan *Automatic Identification System (AIS)*. AIS merupakan sistem pelacakan kapal otomatis, digunakan pada kapal dan Stasiun Pantai untuk mengidentifikasi dan melacak kapal dengan menggunakan pengiriman data elektronik dengan kapal lainnya dan stasiun pantai terdekat. Informasi seperti identifikasi posisi, tujuan, dan kecepatan dapat ditampilkan pada layar komputer atau *ECDIS (Electronic Charts Display and Information System)*. Pada AIS terdapat informasi statis dan dinamis, informasi dinamis diperbarui setiap 2 sampai 10 detik tergantung pada kecepatan kapal sedangkan informasi statis terdiri dari MMSI (Maritime Mobile Service Identity), IMO

*number, ships name, call sign, length and beam, type of ship, location of position-fixing antenna on the ship.* Dari data AIS ini juga memungkinkan untuk menentukan tingkat kepadatan lalu lintas per-satuan waktu dan pola pergerakan kapal (Aisjah et al., 2011).

Dengan memanfaatkan teknologi AIS serta studi mengenai pola pergerakan kapal ikan jenis *trawler* maka pada Tugas Akhir ini akan dirancang suatu sistem pengambilan keputusan berbasis data AIS untuk identifikasi terjadinya *IUU Fishing* menggunakan logika fuzzy berdasarkan pola pergerakan kapal ikan jenis *trawler* yang menjadi indikasi terjadinya *IUU Fishing* karena menggunakan alat tangkap ikan terlarang berupa *trawl*.

## **1.2. Perumusan masalah**

Dari paparan latar belakang di atas, maka permasalahan dari pelaksanaan program ini adalah bagaimana merancang suatu sistem pengambilan keputusan untuk identifikasi terjadinya *Illegal Unregulated Unreported (IUU) Fishing* yang berbasis data AIS (*Automatic Identification Sistem*) menggunakan logika fuzzy.

## **1.3. Batasan masalah**

Adapun batasan masalah yang diberikan pada penelitian ini antara lain:

1. Sistem pengambilan keputusan dirancang untuk identifikasi terjadinya *Illegal Unregulated Unreported (IUU) Fishing* berbasis data AIS menggunakan logika fuzzy.
2. Parameter yang digunakan untuk identifikasi kapal ikan yang melakukan *IUU Fishing* di perairan Indonesia adalah kapal ikan yang menggunakan alat tangkap terlarang yaitu kapal ikan jenis *trawler*.
3. Asumsi kapal ikan yang melintas di perairan memiliki *Gross Tonnage* (GT)  $\leq 60$  GT.
4. Asumsi bahwa pada kapal ikan telah terpasang peralatan *Automatic Identification System (AIS)*.
5. Variabel yang digunakan sebagai variabel masukan dalam sistem pengambilan keputusan adalah kecepatan dan posisi



kapal ikan berdasarkan standar data yang diperoleh dari AIS.

6. Dalam pengujian menggunakan variasi berbagai pola pergerakan.
7. Validasi sistem dilakukan dengan menggunakan data real kecepatan dan posisi kapal ikan yang tertangkap sedang melakukan *IUU Fishing*.
8. Simulasi menggunakan software MatLab R2011.

#### **1.4. Tujuan Penelitian**

Adapun tujuan penelitian yang diberikan pada penelitian ini adalah terciptanya suatu rancangan sistem pengambilan keputusan untuk identifikasi terjadinya *Illegal Unregulated Unreported (IUU) Fishing* yang berbasis data *AIS (Automatic Identification Sistem)* dengan menggunakan logika fuzzy.

#### **1.5. Manfaat Penelitian**

Manfaat dari penelitian tugas akhir ini adalah untuk mendapatkan pola pergerakan kapal yang dapat diidentifikasi sebagai *IUU Fishing* berdasarkan data *AIS* dengan menggunakan logika fuzzy.

## **BAB II**

### **TINJAUAN PUSTAKA**

#### **2.1. Teknologi AIS**

*Automatic Identification System* (AIS) adalah sebuah sistem komunikasi yang digunakan pada kapal dan *Vessel Traffic Services* (VTS) atau pelayaran lalu lintas kapal. AIS berfungsi untuk identifikasi lokasi tempat berlayarnya kapal, serta dapat menukar data secara elektronik termasuk identifikasi, posisi, kegiatan atau keadaan kapal, dan kecepatan, dengan kapal terdekat yang lainnya dan stasiun VTS. *International Maritime Organization* (IMO) *International Convention for the Safety of Life at Sea* (SOLAS) mewajibkan penggunaan AIS pada pelayaran kapal internasional dengan *Gross Tonnage* (GT) lebih dari sama dengan 300 GT, dan semua kapal penumpang tanpa memperhatikan segala ukuran. AIS merupakan alat komunikasi otonomi antar kapal. Prinsip kerja dari AIS adalah setiap kapal mengirimkan data ke AIS kapal lain yang sudah dilengkapi AIS dalam jangkauan VHF (Prabawaningtyas, 2009).

AIS dibedakan menjadi dua, yaitu AIS kelas A dan kelas B. Perbedaan dari keduanya hanya terletak pada informasi yang dapat dikirim ataupun diterima. AIS kelas A setiap tiga menit akan mengirimkan data data sebagai berikut:

- a. *MMSI number*
- b. *Navigation status*
- c. *Rate of turn*
- d. *Speed over ground*
- e. *Position accuracy*
- f. *Longitude*
- g. *Time stamp*

Setiap enam menit AIS akan mengirimkan data data sebagai berikut:

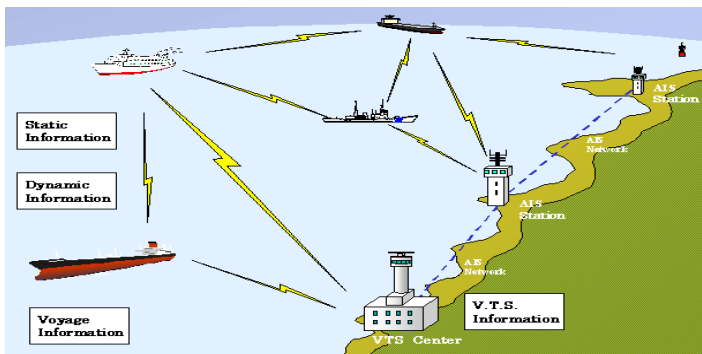
- a. *MMSI number*
- b. *IMO number*
- c. *Radio call sign*
- d. *Name - Name of ship*

- e. *Type of ship/cargo*
- f. *Dimensions of ship*
- g. *Location on ship where reference point for position reports is located*
- h. *Type of position fixing device*
- i. *Draught of ship*
- j. *Destination*
- k. *Estimated time of Arrival at destination*

Sedangkan untuk AIS kelas B sama seperti kelas A di atas kecuali untuk beberapa hal, yaitu:

- a. Informasi yang dikirim lebih jarang dari kelas A
- b. Tidak mentransmisikan the *vessel's IMO number or call sign*
- c. Tidak mentransmisikan ETA atau *destination*
- d. Tidak mentransmisikan *navigational status*
- e. Hanya digunakan untuk menerima, tidak mentransmisikan, *text safety messages*
- f. Hanya digunakan untuk menerima, tidak mentransmisikan, *application identifiers (binary messages)*
- g. Tidak mentransmisikan *rate of turn information*
- h. Tidak mentransmisikan *maximum present static draught*

AIS kelas B biasanya digunakan pada kapal ikan karena memiliki berat kurang dari 20 GT dan harganya tidak terlalu mahal (Yuda Yudistira, 2009).



Gambar 2.1 Prinsip Kerja *Automatic Identification System (AIS)* (Kaikyo & Advisory, 2008)

Prinsip kerja AIS ditunjukkan pada Gambar 2.1 dimana terjadi pengiriman dan penukaran data secara elektronik dari kapal ikan yang terpasang AIS ke kapal ikan terdekat lainnya yang juga memasang AIS dan Stasiun VTS yang ada di darat (*VTS Center*). Transponder AIS menayangkan informasi secara otomatis yaitu posisi, kecepatan, dan status navigasi pada interval waktu tertentu melalui transmitter VHF yang terpasang pada transponder. Informasi tersebut diambil langsung dari sensor navigasi kapal. Informasi lain yaitu nama kapal dan kode pemanggil VHF diprogram ketika memasang peralatan yang juga ditransmisikan secara berkala. Sinyal VHF diterima oleh transponder AIS yang dipasang pada kapal ataupun stasiun yang ada di darat. Informasi yang diterima dapat ditampilkan pada sebuah layar atau plot grafik yang menunjukkan posisi kapal lain dengan tampilan sesuai yang terdapat pada layar radar (Kaikyo & Advisory, 2008).

Posisi dan data lain disediakan secara otomatis dari sensor kapal ke dalam sistem *AIS*, dimana data tersebut diformat dan dipancarkan dalam data pendek yang cepat pada saluran *VHF*. Ketika kapal lain menerima data, data tersebut diartikan dan ditunjukkan pada pengawas kapal, yang bisa melihat laporan *AIS* dari kapal lain yang sudah dilengkapi grafis dan teks format. Data *AIS* bisa juga di simpan dalam *VDR* (*Voyage Data Recorder*) kapal untuk analisis rekaman kembali di masa depan (Prabawaningtyas, 2009).

**Tabel 2. 1** Jenis informasi dari AIS (Yuda Yudistira, 2009)

Data Statis	Data Dinamis
a. Nomor IMO	a. Posisi kapal dengan indikasi keakuratan dan status integritas
b. <i>Call sign</i> dan nama kapal	b. Waktu dalam <i>Coordinate Universal Time (UTC)</i>
c. Dimensi kapal	c. Arah kapal
d. Tipe kapal	d. Kecepatan kapal
e. Lokasi antenna pemancar	e. <i>Heading</i>
	f. Status Navigasional sudut putar

Pada Tabel 2.1 menjelaskan mengenai jenis informasi yang dapat diberikan oleh AIS yang meliputi informasi statis dan dinamis. Informasi dinamis diperbarui setiap 2 sampai 10 detik tergantung pada kecepatan kapal sedangkan informasi statis terdiri dari IMO (*International Maritim Organization*) number, *ships name*, *call sign*, dimensi kapal yaitu *length and beam*, tipe kapal dan lokasi antena pemancar. Sedangkan untuk data dinamis meliputi posisi kapal, arah kapal, kecepatan kapal, *heading*, dan status navigasional sudut putar kapal. Dari data kecepatan dan posisi kapal dapat diketahui pola pergerakan kapal (Aisjah et al., 2011). Pada Tugas Akhir ini data dinamis tersebut akan dijadikan informasi untuk perancangan sistem pengambilan keputusan untuk identifikasi terjadinya *IUU Fishing*. Dengan uji coba menggunakan berbagai pola pergerakan kapal per satuan waktu yang diperoleh dari AIS maka dapat diidentifikasi pola pergerakan kapal yang sedang melakukan *IUU Fishing*.

## 2.2. Illegal, Unreported, Unregulated (IUU) Fishing

Kegiatan penangkapan ikan secara illegal di wilayah perairan suatu negara dikelompokkan menjadi *Illegal, Unregulated, and Unreported Fishing* atau disingkat *IUU Fishing*. Menurut *Food and Agriculture Organization (FAO)* *IUU Fishing* didefinisikan sebagai berikut.

- a. *Illegal fishing* adalah kegiatan penangkapan ikan secara illegal di wilayah perairan atau ZEE suatu negara, dengan tidak memiliki izin dari negara pantai.
- b. *Unreported fishing* adalah kegiatan penangkapan ikan berupa penangkapan ikan yang tidak melaporkan hasil tangkapan yang sesungguhnya atau pemalsuan data hasil tangkapan, hasil tangkapan ikan yang langsung dibawa ke negara lain (*transshipment*) di tengah laut.
- c. *Unregulated fishing* adalah kegiatan penangkapan ikan dalam suatu cara yang tidak konsisten dengan cara penangkapan yang telah ditetapkan dan penangkapan ikan menggunakan modifikasi dari alat tangkap ikan yang dilarang (BPK, 2015).

Modus *IUU Fishing* yang kerap kali dilakukan oleh kapal asing di wilayah perairan Indonesia antara lain dikarenakan kapal tersebut menyalahi area penangkapan, jenis alat tangkap dan *transshipment*. Peraturan perundang-undangan Indonesia secara jelas menyatakan bahwa tindakan *Illegal Fishing* adalah tindakan pidana seperti tertuang dalam UU Nomor 31 Tahun 2004 tentang Perikanan yang diamandemen dengan UU No 45 Tahun 2009.

Sebagai gambaran, lokasi favorit pencurian ikan antara lain di perairan Anambas dan Natuna dengan frekuensi pencurian yang cukup tinggi. Dalam tahun 2014, sebanyak 78 kapal ikan asing ditahan karena pencurian ikan di perairan ini. Kapal pencuri ikan biasanya menggunakan kapal besar dengan pukat harimau, sedangkan nelayan Indonesia hanya menggunakan kapal kecil ukuran 8 meter dengan pancing biasa. Selain hilangnya daya saing nelayan Indonesia, *illegal fishing* juga telah menimbulkan kerugian negara di antaranya tidak tercatatnya ekspor dari hasil penangkapan ikan di teritorial Indonesia dan matinya aktivitas di pelabuhan hingga pasar lelang karena praktik pemindahan muatan di tengah laut (*transshipment*) selama ini (Djalal, 2013).

Di bawah ini akan dijelaskan beberapa kasus penangkapan ikan secara ilegal yang terjadi pada bulan september 2015.



**Gambar 2. 2** Kapal Ikan yang Tertangkap sedang Melakukan *Illegal Fishing*

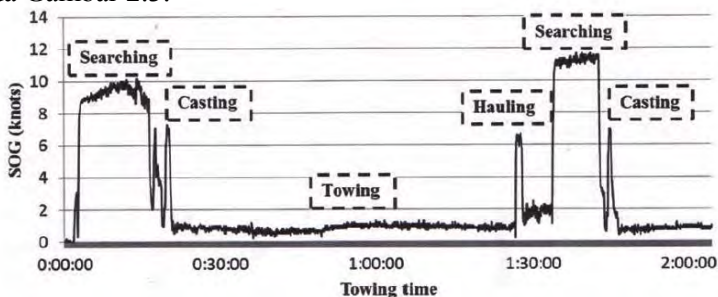
Salah satu kapal Vietnam yang tertangkap sedang melakukan *Illegal Fishing* dapat dilihat pada Gambar 2.3. Kapal tersebut tertangkap tangan saat sedang melakukan penangkapan ikan di Wilayah Pengelolaan Perikanan Negara Republik Indonesia (WPP-NRI) tanpa dilengkapi dokumen-dokumen perizinan kegiatan penangkapan ikan dari Pemerintah RI, dan menggunakan alat tangkap yang dilarang *pair trawl* pada 7 September 2015.

Kapal Pengawas KP. HIU MACAN 001 milik Direktorat Jenderal Pengawasan Sumber Daya Kelautan dan Perikanan KKP yang di Nahkodai Sdr. Samson menangkap 4 (empat) kapal *illegal fishing* asing berasal dari Vietnam pada hari Senin tanggal 7 September 2015 sekitar pukul 12.05 WIB yang sebelumnya pada tanggal 29 Juli 2015 menangkap 4 (empat) kapal *illegal fishing* asing berasal dari Vietnam di perairan Zona Ekonomi Eksklusif Indonesia (ZEEI), Laut Cina Selatan, Natuna, Kepulauan Riau. Adapun kapal-kapal yang ditangkap, yaitu 1). KG 93525 TS (GT 139, ABK 20 org); 2). KG 91490 TS (GT 139, ABK 5 org Vietnam); 3). KG 93877 TS (GT 139, ABK 4 org Vietnam) dan 4). KG 93577 TS, (GT 139, ABK 22 org Vietnam). Keempat kapal tersebut sementara diduga melanggar Pasal 93 ayat (2) dan Pasal 27 (2) UU No. 45 tahun 2009 tentang perubahan atas UU RI No. 31 tahun 2004 tentang Perikanan, dengan ancaman pidana penjara paling lama 6 (enam) tahun dan denda paling banyak Rp. 20 milyar. Kronologis Penangkapan terhadap salah satu kapal ikan tersebut yaitu pada hari minggu, 06 September 2015 Jam : 04.00 WIB KP. HIU MACAN 001 bertolak dari Pontianak menuju TO dengan cuaca cerah dan Gelombang. Senin, 07 September 2015. Kapal Pertama Jam : 11.40 WIB Pada Posisi : 05° 22.23' N / 108° 55.15' E KP. HIU MACAN 001 mendeteksi adanya kapal - kapal ikan asing yang sedang beroperasi di Laut Cina Selatan ZEE Indonesia. Jam : 11.50 WIB Pada Posisi : 05° 22.09' N / 108° 54.53' E KP. HIU MACAN 001 melakukan pengejaran terhadap kapal asing yang sedang melakukan penangkapan ikan untuk melaksanakan proses HENRIKHAN. Jam : 12.05 WIB Pada

Posisi : 05° 21.90' N / 108° 54.03' E KP. HIU MACAN 001 berhasil memberhentikan KM. KG 93525 TS kapal Vietnam GT. 139 menggunakan alat tangkap Pair Trawl dan para awak kapal yang berjumlah 20 (dua puluh) orang dengan nahkoda bernama Nguyen Minh Quan berkebangsaan Vietnam dipindahkan ke KP. HIU MACAN 001 .

### 2.3. Kapal Ikan Jenis *Trawler*

Kata “*trawl*” berasal dari bahasa perancis “*troler*” yang artinya tarik atau “mengelilingi seraya menarik”. Jaring *trawl* atau biasa dikenal “pukat” adalah suatu jaring kantong yang ditarik di belakang kapal/buritan menelusuri permukaan dasar perairan. Alat ini bertujuan untuk menangkap ikan-ikan dasar termasuk jenis-jenis udang dan kerang. Prosedur operasi kapal ini meliputi *casting the net, trawling, retrieving, opening, casting*, dan *catch sorting*. Secara umum kecepatan kapal ini dibagi menjadi 4 tahapan yaitu tahap pencarian area penangkapan ikan (*searching*), penebaran jaring *trawl* (*casting*), penggerakan jaring *trawl* dengan kapal dalam kondisi berjalan (*towing*), dan penarikan jaring *trawl* untuk mengambil hasil tangkapan (*hauling*). Pola kecepatan kapal tersebut selama operasi penangkapan ikan yang ditangkap oleh *Automatic Identification System (AIS)* dapat dilihat pada Gambar 2.3.

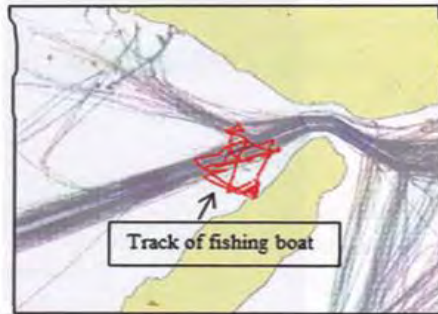


**Gambar 2. 3** Kecepatan Kapal *Trawler* Selama Operasi Penangkapan Ikan (Matsumoto, 2015)

Gambar 2.3 menunjukkan nilai kecepatan untuk setiap tahap pada siklus operasi penangkapan ikan untuk kapal *trawler*.



Dari gambar tersebut terlihat bahwa range kecepatan kapal *trawler* saat tahap *searching* sebesar 8-12 knot, tahap penebaran jaring *trawl* (*casting*) sebesar 2-7 knot, tahap penggerekan jaring *trawl* dengan kapal dalam kondisi berjalan (*towing*) sebesar 0,1-2,5 knot, dan penarikan jaring *trawl* untuk mengambil hasil tangkapan (*hauling*) sebesar 2,8 -7 knot. *Towing* merupakan tahap yang membutuhkan waktu yang cukup lama dengan kecepatan tidak lebih dari 2 knot. Untuk pola pergerakan kapal ikan jenis *trawler* dapat dilihat pada Gambar 2.4. Pola tersebut menggambarkan satu siklus operasi penangkapan ikan yang terdiri dari empat tahapan seperti yang telah diuraikan sebelumnya.

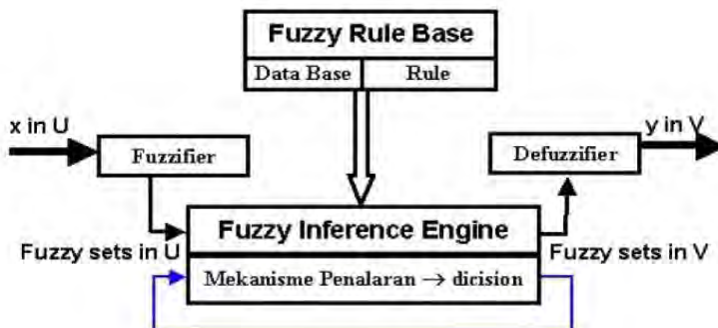


**Gambar 2. 2** Pola Pergerakan Kapal *Trawler* (Matsumoto, 2015)

Perubahan posisi rata-rata selama melakukan penangkapan adalah  $\pm 0,1$  miles. Kebanyakan AIS yang dipasang pada kapal jenis ini adalah AIS kelas B dengan *transmission interval* 3 menit (Matsumoto, 2015). Di Indonesia, *trawl* dilarang untuk digunakan karena dapat merusak biota laut baik berupa karang maupun ikan kecil sampai besar dan bahan bibit ikan semua jenis habis bahkan juga tertangkap biota yang dilindungi. Selain itu penggunaan jaring *trawl* juga merugikan nelayan kecil karena menangkap tangkapan yang seharusnya dapat ditangkap oleh nelayan kecil yang masih memakai peralatan konvensional. Hal ini diperkuat dengan adanya Keputusan Presiden RI No. 39 Tahun 1980 tentang penghapusan jaring *trawl* (KEPRES, 1980).

## 2.4. Logika Fuzzy

Logika fuzzy merupakan suatu cara yang tepat untuk memetakan suatu ruang masukan ke dalam suatu ruang keluaran. Fuzzy dinyatakan dalam derajat suatu keanggotaan dan kebenaran. Oleh karena itu sesuatu dapat dikatakan sebagian benar dan sebagian salah pada waktu yang sama. Logika Fuzzy memungkinkan nilai keanggotaan antara 0 dan 1, tingkat keabuan dan juga hitam dan putih, dan dalam bentuk *linguistik*, konsep tidak pasti seperti "sedikit", "lumayan" dan "sangat" (Zadeh, Introduction, & Navy, 1965). Kelebihan dari teori logika fuzzy adalah kemampuan dalam proses penalaran secara bahasa (*linguistic reasoning*). Sehingga dalam perancangannya tidak memerlukan persamaan matematik dari objek yang akan dikendalikan. Secara umum, logika fuzzy terdiri dari beberapa komponen, yaitu *Fuzzifier*, *Fuzzy Rule Base*, *Fuzzy Inference Engine* dan *Defuzzifier*, seperti diperlihatkan pada gambar berikut.

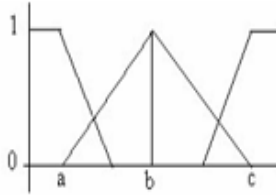


**Gambar 2. 5** Konsep Dasar Logika Fuzzy (Arifin, 2014)

Fungsi bagian pada Gambar 2.5 diatas adalah sebagai berikut:

1. *Fuzzifier* digunakan untuk mentransformasikan sinyal masukan yang bersifat *crisp* ( bukan fuzzy ) ke himpunan fuzzy dengan menggunakan operator fuzzifikasi. Pemetaannya dilakukan dengan menggunakan fungsi yang disebut *membership function*. Terdapat beberapa metode fuzzifier, 3 diantaranya yaitu:

*Singleton fuzzifier*, *Gaussian fuzzifier* dan *Triangular fuzzifier*. Dalam fuzzifikasi terdapat fungsi keanggotaan himpunan fuzzy, merupakan sebuah kurva yang menggambarkan pemetaan dari masukan ke derajat keanggotaan antara 0 dan 1 (Zadeh et al., 1965).



**Gambar 2. 6** Grafik Fungsi Keanggotaan Segitiga dan Trapesium (Zadeh et al., 1965).

Gambar 2.6 merupakan contoh bentuk fungsi keanggotaan trapesium dan segitiga dalam fuzzy. Fungsi keanggotaan trapesium memiliki persamaan matematis sebagai berikut :

$$f(x; a, b, c) = \begin{cases} 0, & x \leq a \\ \frac{x-a}{b-a}, & a \leq x \leq b \\ \frac{c-x}{c-b}, & b \leq x \leq c \\ 0, & c \leq x \end{cases} \quad (2.1)$$

Bentuk fungsi keanggotaan yang digunakan dalam penelitian ini adalah fungsi keanggotaan segitiga yang mempunyai persamaan fungsi matematis sebagai berikut :

$$\mu(x, a, b, c, d) = \begin{cases} 0 & x < a \\ \frac{x-a}{b-a} & a \leq x \leq b \\ 1 & b \leq x \leq c \\ \frac{d-x}{d-c} & c < x \leq d \\ 0 & x > d \end{cases} \quad (2.2)$$

Proses fuzzifikasi dalam perancangan kendali logika fuzzy akan mempunyai performansi yang lebih baik jika proses penentuan fungsi keanggotaan dan nilai keanggotaan yang dipakai sesuai dengan karakteristik dari sistem yang akan dikendalikan.

2. *Fuzzy rule base* berisi basis data dan aturan dasar yang mendefinisikan himpunan fuzzy atas daerah-daerah masukan dan keluaran. Kemudian menyusunnya dalam perangkat aturan kendali. Basis pengetahuan terdiri dari basis aturan (*Rule Base*) dan fakta (*Data Base*). Basis Aturan berisi informasi tentang cara membangkitkan fakta baru atau hipotesa fakta yang sudah ada. Sedangkan fakta merupakan bagian pengetahuan yang memuat informasi tentang objek, peristiwa, atau situasi. Fakta umumnya menyatakan kondisi statik dari suatu objek. Pada *Fuzzy rule base* berisi pernyataan-pernyataan logika fuzzy (*fuzzy statement*), yang berbentuk pernyataan *If-Then*.
3. *Fuzzy inference engine* menerjemahkan pernyataan-pernyataan fuzzy dalam *rule base* sehingga menjadi perhitungan matematika (*fuzzy combinational*). Tahapan ini merupakan inti dari logika fuzzy yang mempunyai kemampuan seperti manusia dalam mengambil keputusan. Aksi atur fuzzy disimpulkan dengan menggunakan implikasi fuzzy dan mekanisme inferensi fuzzy.
4. *Defuzzifier* berfungsi untuk mentransformasikan kesimpulan tentang aksi atur yang bersifat fuzzy menjadi sinyal sebenarnya yang bersifat *crisp* dengan menggunakan operator defuzzifikasi. Terdapat beberapa metode defuzzifier, 3 diantaranya yaitu: *Center of gravity defuzzifier*, *Center average defuzzifier*, *Maximum defuzzifier*.

Tipe sistem logika fuzzy yaitu:

**a. Logika Fuzzy Murni**

Masukan logika murni berupa linguistik dan keluarannya juga berupa linguistik. Kaidah logika fuzzy murni

dinyatakan sebagai berikut: If Input  $x_1$  is  $F_1$  and Input  $x_2$  is  $F_2$ , then Output  $y$  is  $G$ .

**b. Logika Fuzzy Mamdani**

Masukan logika fuzzy Mamdani berupa numerik dan keluarannya juga berupa numerik.

**c. Logika Fuzzy Takagi-Sugeno**

Masukan logika fuzzy Takagi-Sugeno berupa linguistik, sedangkan keluarannya berupa numerik. Kaidah logika fuzzy Takagi-Sugeno dinyatakan sebagai berikut:

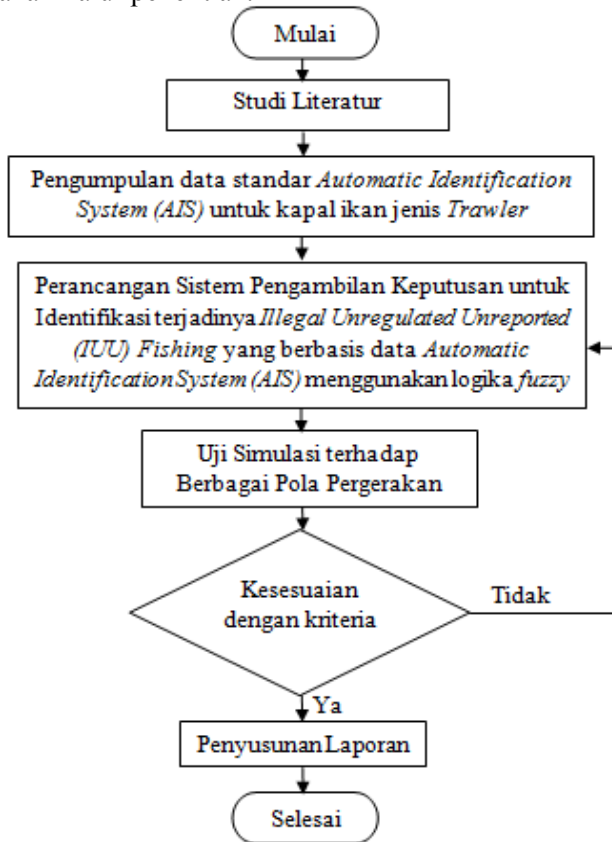
$$L^{(l)} : \text{IF } x_1 \text{ is } F_1^l \text{ and } \dots \text{ and } x_n \text{ is } F_n^l, \text{ THEN } Y^l = c_0^l + c_1^l x_1 + c_n^l x_n \quad (2.3)$$

Dimana  $F_1^l$  adalah set fuzzy,  $c_1$  adalah parameter berharga riil,  $y^l$  keluaran sistem oleh kaidah  $L^{(l)}$  dengan  $l = 1, 2, \dots, M$  adalah jumlah kaidah fuzzy (Aisjah et al., 2011).

Pada Tugas Akhir ini logika fuzzy digunakan sebagai metode untuk merancang suatu sistem pengambilan keputusan berbasis data AIS dengan menggunakan data AIS yang meliputi kecepatan dan perubahan posisi kapal ikan sebagai variabel masukan.

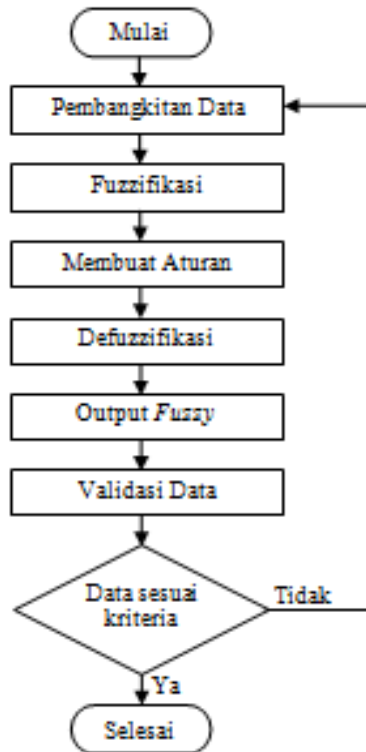
### BAB III METODOLOGI PENELITIAN

Bab ini berisi tentang tahapan-tahapan dalam pengerjaan tugas akhir, yaitu studi literatur, pengumpulan data, perancangan sistem pengambilan keputusan, uji simulasi *matlab* hingga penyusunan laporan tugas akhir. Gambar 3.1 di bawah ini merupakan diagram alir penelitian untuk mempermudah dalam memahami alur penelitian.



**Gambar 3. 1** Diagram Alir Penelitian

Metodologi dalam perancangan sistem pengambilan keputusan dengan logika fuzzy ditunjukkan pada Gambar 3.2.



**Gambar 3. 2** Diagram Perancangan Logika Fuzzy

### 3.1 Studi Literatur

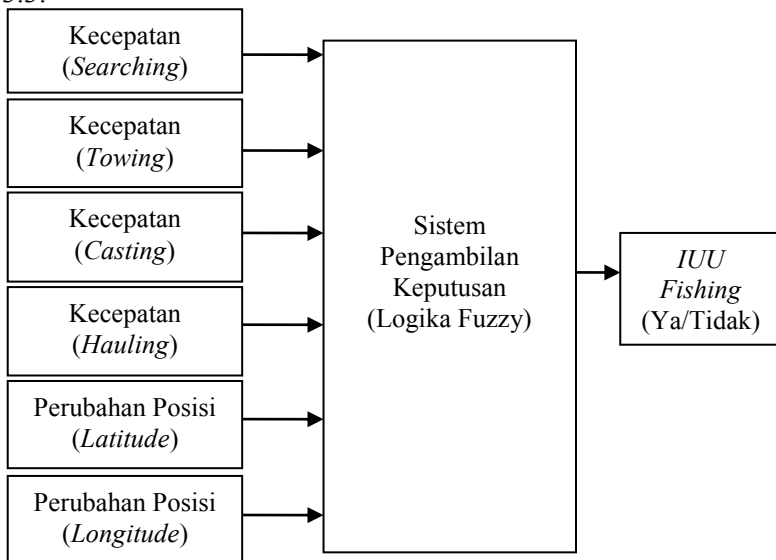
Studi literatur bertujuan untuk membangun pemahaman awal hingga detail mengenai topik tugas akhir, yakni *Automatic Identification System (AIS)*, logika fuzzy, pola pergerakan kapal ikan jenis *trawler* sebagai salah satu kriteria *Illegal, Unreported, Unregulated (IUU) Fishing*, desain sistem pengambilan keputusan berbasis data *Automatic Identification System (AIS)* untuk mendeteksi terjadinya *Illegal Unregulated Unreported (IUU) Fishing*.

### 3.2 Pengumpulan Data

Pada tahap ini dilakukan pengumpulan data AIS yang akan diolah sebagai variabel masukan sistem. Data yang akan digunakan yaitu posisi dan kecepatan kapal per satuan waktu. Data AIS tersebut kemudian dijadikan sebagai acuan standar data untuk membangkitkan data AIS untuk kapal ikan. Selanjutnya data yang telah diolah akan membentuk berbagai pola pergerakan kapal ikan yang akan dilakukan identifikasi terjadinya IUU *Fishing* atau tidak. Dalam tahapan ini juga dikumpulkan pola-pola standar pergerakan kapal ikan jenis *trawler* untuk nantinya dijadikan sebagai indikasi terjadinya IUU *Fishing*.

### 3.3 Perancangan Sistem Pengambilan Keputusan dengan Logika Fuzzy

Sistem pengambilan keputusan dirancang dengan menggunakan logika fuzzy untuk identifikasi terjadinya IUU *Fishing* berbasis data *Automatic Identification System (AIS)* yang terpasang pada kapal ikan. Desain sistem pengambilan keputusan dengan menggunakan logika fuzzy dapat dilihat pada Gambar 3.3.

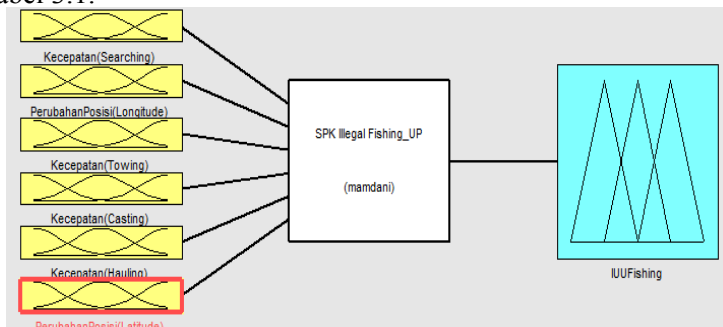


**Gambar 3. 3** Desain Sistem Pengambilan Keputusan



Pada Gambar 2.3 terlihat bahwa pada sistem pengambilan keputusan yang dirancang menggunakan 6 variabel masukan yaitu kecepatan kapal ikan sesuai tahapan operasi penangkapan ikan untuk kapal jenis *trawler* (kecepatan saat *searching*, *casting*, *towing*, dan *hauling*) dan perubahan posisi latitude dan longitude kapal ikan serta 1 variabel keluaran berupa keputusan bahwa kapal tersebut melakukan IUU Fishing atau tidak. Untuk variabel posisi digunakan posisi *latitude* dan *longitude* karena posisi merupakan besaran vektor yang memiliki nilai dan arah. Variabel posisi disesuaikan dengan data yang diperoleh dari AIS untuk posisi sehingga nantinya memungkinkan untuk integrasi dari teknologi AIS ke dalam sistem ini. Penentuan variabel masukan dan keluaran tersebut didasarkan pada informasi dari pakar di bidang kelautan (Masroeri, 2015). Parameter-parameter masukan tersebut nantinya akan dijadikan indikasi bahwa kapal ikan tersebut sedang melakukan *IUU Fishing*.

Sistem pengambilan keputusan yang dirancang menggunakan kendali logika fuzzy tipe Mamdani. Tipe ini dipilih karena sesuai dengan sistem yang dirancang yaitu masukan dan keluaran numerik. Perancangan sistem dimulai dari pengumpulan data variabel masukan yang akan diolah ke dalam sistem logika fuzzy melalui proses fuzzifikasi pada variabel masukan. Bentuk tampilan FIS properties dari logika fuzzy ditunjukkan pada Gambar 3.4. dan detail parameter masukan dapat dilihat pada Tabel 3.1.



**Gambar 3. 4** FIS Properties pada Logika *Fuzzy*

**Tabel 3.1** Parameter Input Logika Fuzzy Identifikasi *IUU Fishing* (Matsumoto, 2015)

No	Keterangan	Satuan	Indeks	Domain	Fungsi Keanggotaan
1	Kecepatan ( <i>Searching</i> )	Knot	R	[8 8 9]	Trimf
			S	[8.5 9.75 11]	Trimf
			T	[10.5 12 12]	Trimf
2	Perubahan Posisi ( <i>Latitude</i> )	Mil	R	[0 0 0.1]	Trimf
			S	[0.05 0.15 0.25]	Trimf
			T	[0.2 0.3 1]	Trimf
3	Perubahan Posisi ( <i>Longitude</i> )	Mil	R	[0 0 0.1]	Trimf
			S	[0.05 0.15 0.25]	Trimf
			T	[0.2 0.3 1]	Trimf
4	Kecepatan ( <i>Towing</i> )	Knot	R	[0.1 0.5 0.75]	Trimf
			S	[0.625 0.9375 1.25]	Trimf
			T	[1.125 1.5 2.5]	Trimf
5	Kecepatan ( <i>Casting</i> )	Knot	R	[2 2 4]	Trimf
			S	[2.5 4.5 6.5]	Trimf
			T	[5 7 7]	Trimf
6	Kecepatan ( <i>Hauling</i> )	Knot	R	[0 0 2.8]	Trimf
			S	[0.7 3.5 6.3]	Trimf
			T	[4.2 7 7]	Trimf

Keterangan : R = Rendah, S = Sedang, T = Tinggi

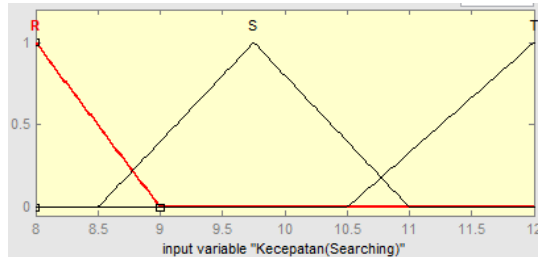
Gambar 3.4 merupakan bentuk tampilan FIS (*Fuzzy Inference System*) dari Sistem Pengambilan keputusan untuk menentukan *Illegal Fishing/Non Illegal Fishing* pada *software* Matlab. Desain tersebut dibuat sesuai dengan desain sistem pengambilan keputusan yang ditunjukkan pada Gambar 3.3. Tabel 3.1 menjelaskan secara detail nilai yang digunakan pada masing-masing variabel masukan dan variabel keluaran sistem. Besarnya interval untuk masing-masing variabel masukan didasarkan pada penelitian sebelumnya mengenai kapal *trawler* (Matsumoto, 2015). Penentuan titik tengah untuk masing-masing interval fungsi keanggotaan (Rendah, Sedang, dan Tinggi) berdasarkan kemungkinan terbanyak dari setiap kejadian sesuai kondisi nyata dari hasil wawancara dengan pakar (Kapten Kapal).

Selain itu per tahapan dalam 1 kali siklus penangkapan ikan juga memiliki standar batasan jarak tempuh sebagai berikut :

- Tahap *searching* : 5,76708 km (3,584 mil)

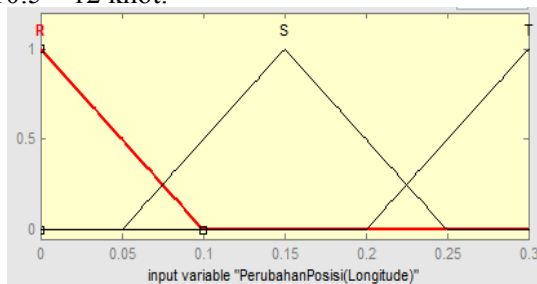
- Tahap *casting* : 1,9429 km (1,207 mil)
- Tahap *towing* : 3,14568 km (1,955 mil)
- Tahap *hauling* : 1,8504 km (1,15 mil)

Untuk waktu (lama operasi penangkapan ikan) dalam 1 kali siklus penangkapan ikan adalah  $\pm 1,5$  jam (Matsumoto, 2015).



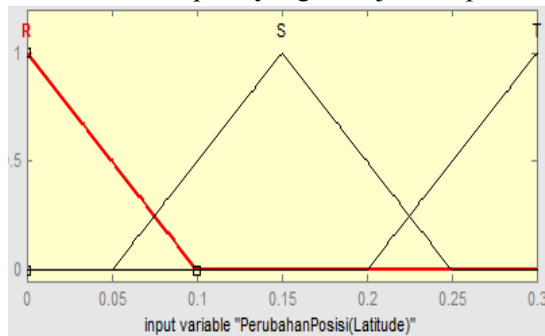
**Gambar 3. 5** Fungsi Keanggotaan Kecepatan (*Searching*)

Fungsi keanggotaan kecepatan (*searching*) yang merupakan masukan dari logika fuzzy ditunjukkan pada Gambar 3.5. Pada variabel masukan yang pertama yaitu kecepatan (*searching*) dibagi menjadi 3 fungsi keanggotaan untuk mengelompokkan setiap nilai dari kecepatan. Fungsi keanggotaan tersebut yaitu Rendah (R), Sedang (S), dan Tinggi (T) (Masroeri, 2015). Tiap fungsi keanggotaan tersebut menggunakan bentuk segitiga (trimf) dan memiliki range nilai yang ditentukan berdasarkan penelitian sebelumnya mengenai kapal ikan jenis *trawler*. Fungsi keanggotaan trimf ini sangat sederhana dan sesuai digunakan untuk sistem. Range nilai untuk setiap fungsi keanggotaan R, S, dan T berturut-turut yaitu 8 – 9 knot, 8.5 – 11 knot, dan 10.5 – 12 knot.



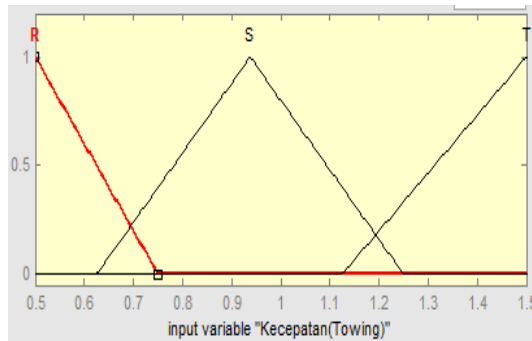
**Gambar 3. 6** Fungsi Keanggotaan Perubahan Posisi *Longitude*

Variabel masukan perubahan posisi kapal ikan dibagi menjadi 2 yaitu perubahan posisi pada posisi *longitude* (bujur) dan *latitude* (lintang). Gambar 3.6 menunjukkan fungsi keanggotaan logika fuzzy pada variabel masukan *longitude*. Variabel masukan ini dibagi menjadi 3 fungsi keanggotaan yaitu Rendah (R), Sedang (S), dan Tinggi (T) (Masroeri, 2015). Tiap fungsi keanggotaan tersebut menggunakan bentuk segitiga (trimf). Fungsi keanggotaan trimf ini sangat sederhana dan sesuai digunakan untuk sistem. Range nilai untuk setiap fungsi keanggotaan R, S, dan T berturut-turut yaitu 0 – 0,1 mil, 0,05 – 0,25 mil, dan 0,2 – 1 mil seperti yang ditunjukkan pada Tabel 3.1.



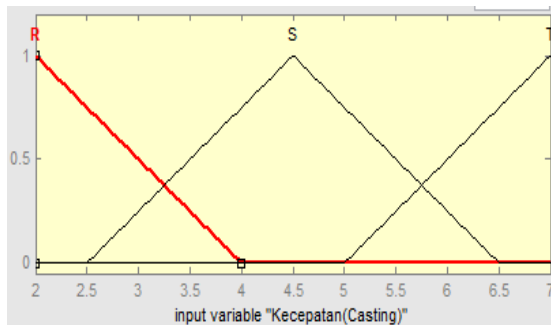
**Gambar 3. 7** Fungsi Keanggotaan Perubahan Posisi *Latitude*

Gambar 3.7 menunjukkan fungsi keanggotaan logika fuzzy pada variabel masukan *latitude*. Variabel masukan ini dibagi menjadi 3 fungsi keanggotaan yaitu Rendah (R), Sedang (S), dan Tinggi (T) (Masroeri, 2015). Tiap fungsi keanggotaan tersebut menggunakan bentuk segitiga (trimf). Fungsi keanggotaan trimf ini sangat sederhana dan sesuai digunakan untuk sistem. Range nilai untuk setiap fungsi keanggotaan R, S, dan T berturut-turut yaitu 0 – 0,1 mil, 0,05 – 0,25 mil, dan 0,2 – 1 mil seperti yang ditunjukkan pada Tabel 3.1.



**Gambar 3. 8** Fungsi Keanggotaan Kecepatan (*Towing*)

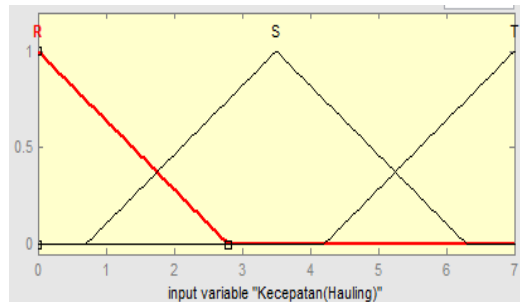
Fungsi keanggotaan kecepatan (*towing*) yang merupakan masukan dari logika fuzzy ditunjukkan pada Gambar 3.8. Pada variabel masukan yang ketiga yaitu kecepatan (*towing*) dibagi menjadi 3 fungsi keanggotaan yaitu Rendah (R), Sedang (S), dan Tinggi (S) (Masroeri, 2015). Tiap fungsi keanggotaan tersebut menggunakan bentuk segitiga (*trimf*). Range nilai untuk setiap fungsi keanggotaan R, S, dan T berturut-turut yaitu 0,1 – 0,75 knot, 0,625 – 1,25 knot, dan 1,125 – 2,5 knot.



**Gambar 3. 9** Fungsi Keanggotaan Kecepatan (*Casting*)

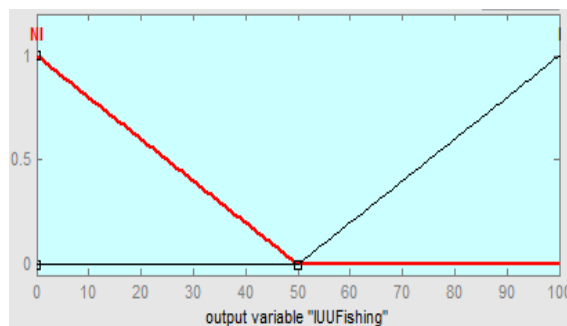
Fungsi keanggotaan kecepatan (*casting*) yang merupakan masukan dari logika fuzzy ditunjukkan pada Gambar 3.9. Pada variabel masukan yang keempat yaitu kecepatan (*casting*) dibagi menjadi 3 fungsi keanggotaan yaitu Rendah (R), Sedang (S), dan

Tinggi (S) (Masroeri, 2015). Tiap fungsi keanggotaan tersebut menggunakan bentuk segitiga (trimf). Range nilai untuk setiap fungsi keanggotaan R, S, dan T berturut-turut yaitu 2 – 4 knot, 2,5 – 6,5 knot, dan 5 – 7 knot.



**Gambar 3. 10** Fungsi Keanggotaan Kecepatan (*Hauling*)

Fungsi keanggotaan kecepatan (*hauling*) yang merupakan masukan dari logika fuzzy ditunjukkan pada Gambar 3.10. Pada variabel masukan yang terakhir yaitu kecepatan (*hauling*) dibagi menjadi 3 fungsi keanggotaan yaitu Rendah (R), Sedang (S), dan Tinggi (S) (Masroeri, 2015). Tiap fungsi keanggotaan tersebut menggunakan bentuk segitiga (trimf). Range nilai untuk setiap fungsi keanggotaan R, S, dan T berturut-turut yaitu 0 – 2,8 knot, 0,7 – 6,3 knot, dan 4,2 – 7 knot.



**Gambar 3. 11** Output pada Logika Fuzzy

Fungsi keanggotaan keluaran pada sistem pengambilan keputusan logika fuzzy yang dirancang ditunjukkan pada Gambar

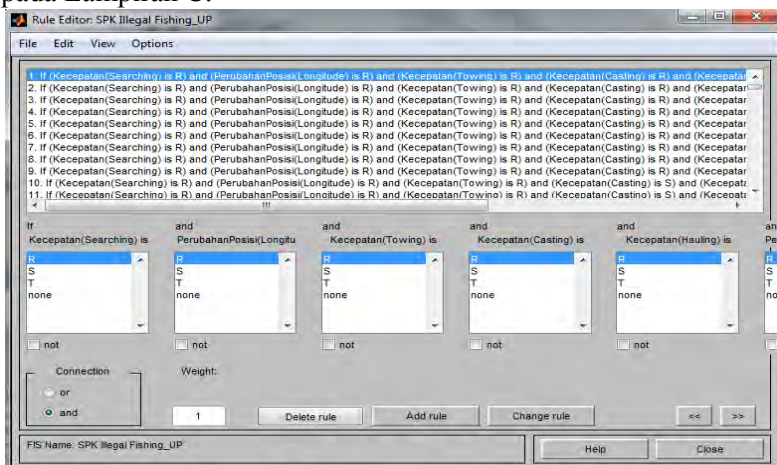
3.10. Variabel output dibagi menjadi 2 fungsi keanggotaan yaitu Non *IUU Fishing* (NI) dan *IUU Fishing* (I). Tiap fungsi keanggotaan tersebut menggunakan bentuk segitiga (trimf) dan memiliki range nilai yang ditentukan berdasarkan penelitian sebelumnya. Fungsi keanggotaan trimf ini sangat sederhana dan sesuai digunakan sebagai keluaran untuk sistem. Range nilai untuk setiap fungsi keanggotaan NI dan I secara berturut-turut yaitu 0 – 50 % dan 50 – 100 % (Masroeri, 2015). Persentase dari output ini menunjukkan seberapa besar kemungkinan suatu kapal teridentifikasi sedang melakukan *IUU Fishing* yang ditinjau melalui pola pergerakan kapal ikan tersebut.

Selanjutnya adalah tahap inferensi fuzzy untuk proses komputasi berdasarkan penalaran aturan if – then. Penentuan *rule base* (basis aturan) yang akan digunakan pada sistem untuk identifikasi apakah kapal ikan tersebut merupakan kapal *trawler* yang artinya teridentifikasi melakukan *IUU Fishing* atau tidak didasarkan pada acuan standar kecepatan dan perubahan posisi untuk kapal *trawler* (Matsumoto, 2015) dan informasi dari pakar (Arief, 2015) mengenai parameter dan variabel yang harus dijadikan fokus utama dalam *rule* yang dibuat. Untuk penentuan jumlah *rule* berdasarkan kemungkinan menggunakan asas probabilitas. Setiap *rule* yang disusun telah dikonfirmasi oleh pakar yaitu kapten kapal yang berpengalaman dalam menangani kasus *illegal fishing* yang sering terjadi (Arief, 2015). Dari 6 variabel masukan dan 1 keluaran pada logika fuzzy dengan perhitungan peluang kemungkinan kejadian maka diperoleh 729 aturan (*rules*) if – then yang akan menjadi basis aturan dalam logika fuzzy. Kecepatan *towing* merupakan variabel penting dalam sistem yang dirancang karena merupakan karakteristik utama untuk kapal ikan jenis *trawler* sehingga pada *rule base* yang dibuat apabila nilai kecepatan *towing* dari kapal ikan Sedang dan Tinggi, meskipun nilai variabel masukan lainnya Rendah maka kapal tersebut merupakan kapal ikan jenis *trawler* artinya termasuk *Illegal Fishing*. Sedangkan untuk variabel masukan yang lainnya jika 2 variabel masukan bernilai Sedang dan Tinggi maka baru dikatakan *Illegal Fishing*.

Berikut ini adalah *Rule Base* pada logika fuzzy :

- R(1) : IF (Kecepatan (Searching) is R) and (Perubahan Posisi (Longitude) is R) and (Kecepatan (Towing) is R) and (Kecepatan (Casting) is R) and (Kecepatan (Hauling) is R) and Perubahan Posisi (Latitude) is R) THEN (IUU Fishing is NI)
- R(2) : IF (Kecepatan (Searching) is R) and (Perubahan Posisi (Longitude) is R) and (Kecepatan (Towing) is R) and (Kecepatan (Casting) is R) and (Kecepatan (Hauling) is R) and Perubahan Posisi (Latitude) is S) THEN (IUU Fishing is NI)
- R(3) : IF (Kecepatan (Searching) is R) and (Perubahan Posisi (Longitude) is T) and (Kecepatan (Towing) is S) and (Kecepatan (Casting) is R) and (Kecepatan (Hauling) is R) and Perubahan Posisi (Latitude) is T) THEN (IUU Fishing is I)
- ⋮
- R(729) : IF ..... THEN.....

*Rule Base* pada logika fuzzy secara lengkap dapat dilihat pada Lampiran C.

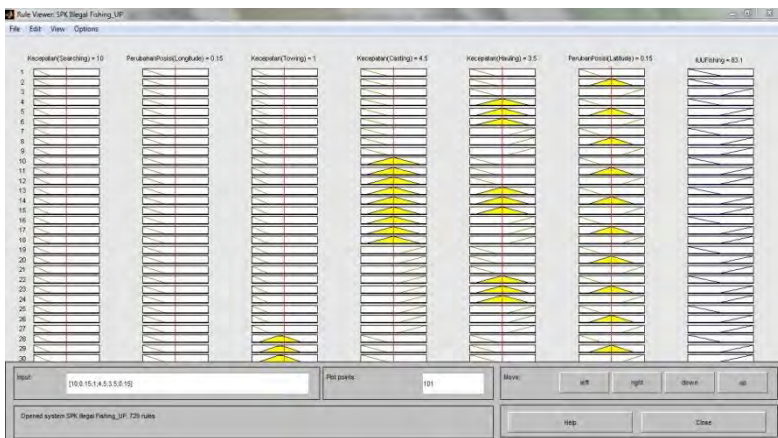


**Gambar 3. 12** *Rule Editor* Sistem Pengambilan Keputusan Logika Fuzzy



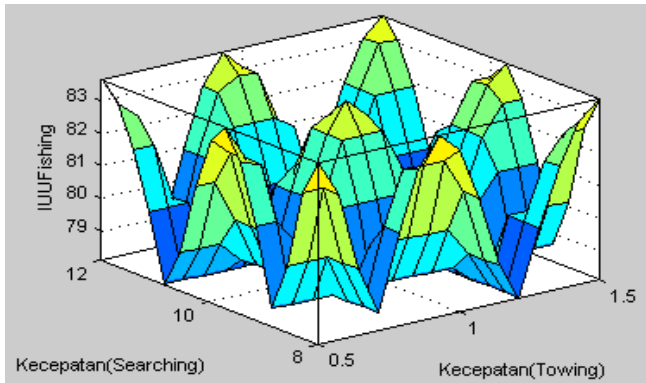
Tahap terakhir adalah defuzzifikasi yang merupakan proses mengubah besaran fuzzy menjadi bentuk data *crisp* atau nilai tegas berdasarkan fungsi keanggotaannya. Metode defuzzifikasi dalam tugas akhir ini menggunakan metode *centroid*. Hasil defuzzifikasi berupa keluaran fuzzy dalam bentuk numerik yaitu persentase kemungkinan terjadinya *IUU Fishing*.

Pada Gambar 3.12 merupakan *rule editor* pada MATLAB yang berisi rule (aturan-aturan) yang merupakan otak dari sistem ini yang akan memutuskan *Illegal Fishing/ Non Illegal Fishing*. Gambar 3.13 menunjukkan *rule viewer* dari sistem pengambilan keputusan logika fuzzy yang telah dirancang. *Rule Viewer* pada Gambar 3.13 bertujuan untuk mengetahui angka numerik yang dihasilkan dari sistem yang sudah dibangun dalam pengambilan keputusan. Untuk mengetahui apakah kapal ikan yang melintas teridentifikasi sedang melakukan *IUU Fishing* atau tidak dengan mengganti *look up table* pada *rule viewer* berdasarkan data kecepatan dan perubahan posisi dari kapal ikan tersebut. Setelah perancangan sistem pengambilan keputusan dengan logika fuzzy selesai maka data keluaran akan divalidasi dengan data real dari kasus *Illegal Fishing* yang terjadi di Indonesia.



**Gambar 3. 13** *Rule Viewer* Sistem Pengambilan Keputusan Logika Fuzzy

Hubungan antara variabel masukan dan keluaran sistem ditampilkan dalam bentuk 3 dimensi yang ditunjukkan oleh *surface viewer* pada Gambar 3.14. Dapat dilihat bahwa bila nilai parameter input yang dimasukkan kedalam sistem semakin mendekati dengan kriteria kecepatan *searching* dan *towing* dari kapal ikan jenis *trawler* maka semakin besar persentase kemungkinan terjadinya *IUU Fishing*.



**Gambar 3.4** *Surface Viewer* Sistem Pengambilan Keputusan Logika Fuzzy

### 3.4 Validasi Sistem Pengambilan Keputusan

Untuk menguji apakah sistem yang dirancang telah sesuai untuk digunakan maka dilakukan tahapan validasi. Validasi sistem dilakukan dengan menggunakan masukan sistem berupa data kecepatan kapal ikan selama operasi penangkapan ikan dan perubahan posisi kapal ikan per satuan waktu yang diperoleh dari data real kapal ikan jenis *trawler* yang dikirimkan oleh AIS sebanyak 184 data. Kapal tersebut merupakan kapal ikan yang tertangkap sedang melakukan *IUU Fishing* di Laut Natuna, Kepulauan Riau pada tanggal 5 September 2015 pukul 12.00 WIB sampai tanggal 7 September 2015 pukul 12.00 WIB karena menggunakan alat tangkap terlarang berupa *trawl*. Sistem dapat dikatakan valid jika hasil keluaran dari sistem benar mengindikasikan bahwa kapal tersebut adalah kapal ikan jenis

trawler yang termasuk IUU *Fishing*. Data real AIS dari kapal ikan yang tertangkap sedang mealakukan *Illegal Fishing* dapat dilihat pada Lampiran A.

## **BAB IV**

### **ANALISIS DATA DAN PEMBAHASAN**

#### **4.1 Analisis Hasil Uji Sistem Pengambilan Keputusan Logika Fuzzy dengan Berbagai Variasi Pola Pergerakan Kapal Ikan**

Pengujian terhadap sistem pengambilan keputusan yang telah dirancang dilakukan dengan berbagai variasi pola pergerakan kapal ikan. Variabel yang divariasikan adalah variabel masukan pada sistem pengambilan keputusan yaitu berupa kecepatan kapal ikan (dalam satuan knot) pada tahap *searching*, *casting*, *towing*, *hauling*, dan perubahan posisi kapal ikan (*latitude* dan *longitude*) dalam satuan mil. Pembangkitan data posisi kapal ikan dilakukan pada titik koordinat (0,0) 04° 0'N 108° 15'E - 02° 45'N 109° 0'E atau dalam desimal yaitu 4,0 N 108,25 E - 2,75N 109 E. Titik koordinat tersebut merupakan titik koordinat pada Laut Natuna, Kepulauan Riau yang kemudian dilakukan pembangkitan data seolah-olah ada suatu kapal ikan yang melintas di perairan tersebut. Nilai-nilai variasi yang dipakai untuk uji coba sistem diperoleh dari pembangkitan data kecepatan dan posisi kapal ikan dengan berbagai trayektori yang mengacu pada standar data AIS untuk kapal ikan. Pengujian dilakukan untuk melihat apakah sistem yang dirancang telah sesuai dengan rule yang dibuat atau tidak. Analisis dilakukan untuk 3 trayektori kapal ikan yang berbeda-beda dengan variasi kecepatan yang berbeda-beda pula. Untuk variasi kecepatan lebih difokuskan pada kecepatan *towing* karena tahapan *towing* merupakan ciri utama tahapan operasi penangkapan ikan dari kapal ikan jenis *trawler*.

##### **4.1.1 Analisis Hasil Uji Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-1**

Pada pengujian pertama dilakukan pembangkitan data berupa data kecepatan untuk setiap tahap operasi penangkapan ikan dan data posisi (lintang dan bujur) kapal ikan yang mengacu pada aturan standar data AIS. Variasi kecepatan meliputi kecepatan kapal ikan jenis *trawler* pada 1 kali siklus operasi penangkapan ikan yaitu pada tahap *searching*, *casting*, *towing*,

dan *hauling* dalam satuan knot dengan pemilihan nilai untuk kecepatan per tahapan secara acak. Variasi terhadap perubahan posisi kapal ikan didapatkan melalui pembangkitan data posisi kapal ikan (*latitude* dan *longitude*) per 3 menit. Kemudian dari data posisi tersebut diperoleh perubahan posisi kapal ikan (*latitude* dan *longitude*) yang dikonversi dalam satuan mil. Dibawah ini merupakan pembangkitan data posisi kapal ikan yang digunakan pada uji coba ke-1 selama 66 menit sesuai dengan standar lama operasi penangkapan ikan yaitu  $\pm 1$  sampai 1,5 jam.

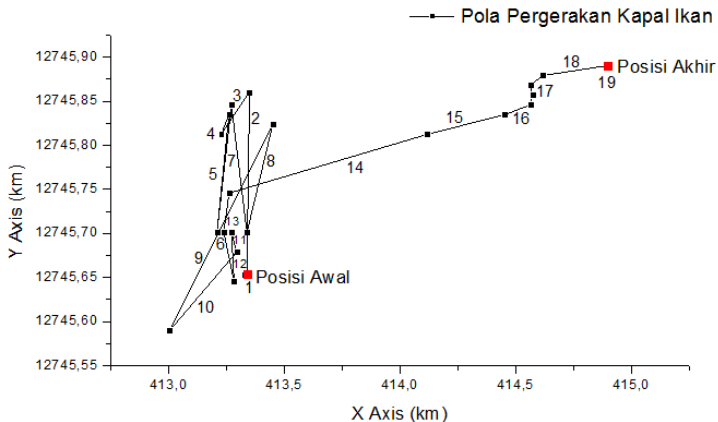
**Tabel 4.1** Posisi Lintang dan Bujur untuk Uji Coba Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-1

Time ke- (1)	Posisi	
	Lintang (°) (2)	Bujur (°) (3)
1	3,712905	114,4936
2	3,713	114,4936
3	3,7131	114,4954
4	3,712	114,495
5	3,7123	114,4952
6	3,711838	114,494
7	3,7124	114,4953
8	3,713	114,494
9	3,714	114,4951
10	3,71	114,493
11	3,7126	114,4938
12	3,7124	114,494
13	3,7125	114,4935
14	3,7121	114,494
15	3,7123	114,4944
16	3,72	114,495

Lanjutan Tabel 4.1

(1)	(2)	(3)
17	3,723	114,4952
18	3,724	114,4953
19	3,7241	114,4954
20	3,724	114,4955
21	3,7245	114,4956
22	3,727	114,4957

Dari data posisi kapal ikan per satuan waktu yang telah dibangkitkan (Tabel 4.1) maka dapat dibuat pola pergerakan kapal ikan tersebut mulai dari titik awal sampai titik akhir. Pola pergerakan kapal ikan ditunjukkan pada Gambar 4.1. Data Lintang dan Bujur dalam satuan derajat dikonversikan terlebih dahulu ke dalam kilometer (km) untuk dapat diplot dalam koordinat kartesian (x,y) yang ditunjukkan pada Gambar 4.1. Data hasil konversi dari derajat ke km dapat dilihat pada Lampiran B. Sumbu Y Axis merupakan representasi dari koordinat lintang (*latitude*) dan sumbu X Axis merupakan representasi dari koordinat bujur (*longitude*).

**Gambar 4.1** Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-1

Gambar 4.1 di atas menggambarkan pola pergerakan kapal ikan yang diplot berdasarkan pembangkitan data posisi *latitude*

dan *longitude* kapal ikan (lihat Tabel 4.1). Dari Gambar 4.1 dapat diketahui bahwa pola pergerakan kapal ikan tersebut dari titik awal dengan posisi lintang dan bujur sebesar  $3,712905^0$  N dan  $114,4936^0$  E sampai titik akhir yaitu  $3,727^0$  N dan  $114,4957^0$  E tidak menunjukkan suatu pola penangkapan ikan dengan menggunakan *trawl* (pukat harimau). Hal ini ditunjukkan dengan lintasan gerak kapal (ditinjau dari perpindahan posisi terbanyak) yang sangat kecil hanya sekitar 0,1 mil sedangkan untuk kapal ikan jenis *trawler* membutuhkan lintasan  $\pm 7,9$  mil dikarenakan jala yang harus disebarakan cukup besar dan penggeretan jala menggunakan alat pada buritan kapal membutuhkan waktu cukup lama dan lintasan yang cukup panjang. Selain itu bila ditinjau dari gerakan kapal nomor 6-13 menggambarkan bahwa perpindahan posisi kapal tersebut sangat kecil. Sedangkan untuk kapal ikan jenis *trawler* minimal perpindahan posisi adalah 0,1 mil. Sehingga dapat dianalisis berdasarkan trayektori kapal tersebut pada Gambar 4.1 bahwa kemungkinan besar kapal tersebut bukan kapal ikan jenis *trawler*. Oleh karena itu perlu ditinjau dari parameter lain yaitu kecepatan kapal selama selang waktu tersebut.

Di bawah ini adalah variasi kecepatan dan posisi kapal ikan untuk uji coba pola pergerakan kapal ikan ke-1 :

Kecepatan (Searching)	: 8,5 (Rendah)
Kecepatan (Casting)	: 2,1 (Rendah)
Kecepatan (Towing)	: 0,54 (Sedang)
Kecepatan (Hauling)	: 2 (Sedang)

Variasi nilai kecepatan dilakukan terutama pada kecepatan saat tahapan *towing* karena tahap ini merupakan tahapan utama pada operasi penangkapan ikan untuk kapal ikan jenis *trawler*. Pada uji coba pertama ini nilai kecepatan *towing* dibuat Sedang (S) yaitu 0,54 knot artinya mendekati nilai kecepatan *towing* untuk kapal ikan jenis *trawler* yang sebenarnya. Sedangkan untuk kecepatan lainnya dibuat Rendah (R). Rendah, Sedang, Tinggi adalah tipe fungsi keanggotaan untuk variabel kecepatan pada sistem pengambilan keputusan dengan logika fuzzy yang telah dirancang.

Selanjutnya nilai-nilai kecepatan per tahapan operasi penangkapan ikan tersebut dimasukkan sebagai variabel masukan pada sistem pengambilan keputusan. Untuk perubahan posisi *latitude* dan *longitude* untuk kapal ikan didapatkan dari rata-rata selisih perubahan posisi kapal ikan (*latitude* dan *longitude*) yaitu sebesar 0,35567379 dan 0,003887435. Setelah program dijalankan maka diperoleh nilai output sebesar 19.5220 %. Nilai tersebut menunjukkan besar persentase kapal ikan tersebut dicurigai sedang melakukan *IUU Fishing*. Suatu kapal dikatakan sedang melakukan *IUU Fishing* jika nilai output yang dihasilkan diatas 50%. Dari hasil output dapat dianalisis bahwa kapal ikan dengan pola pergerakan pertama termasuk Non Ilegal (NI) karena memiliki persentase jauh dibawah 50%. Hal ini berarti kapal tersebut bisa jadi hanya merupakan kapal ikan biasa yang sedang menangkap ikan di area tersebut berdasarkan pola gerakanya yang cenderung normal dan tidak terindikasi sebagai kapal *trawler*.

#### 4.1.2 Analisis Hasil Uji Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-2

Pada pengujian kedua dilakukan pembangkitan data seperti halnya pada pengujian pertama yaitu pembangkitan data kecepatan per tahapan operasi penangkapan ikan dan posisi (lintang dan bujur) kapal ikan pada titik koordinat yang sama dengan pengujian sebelumnya.

**Tabel 4.2** Posisi Lintang dan Bujur untuk Uji Coba Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-2

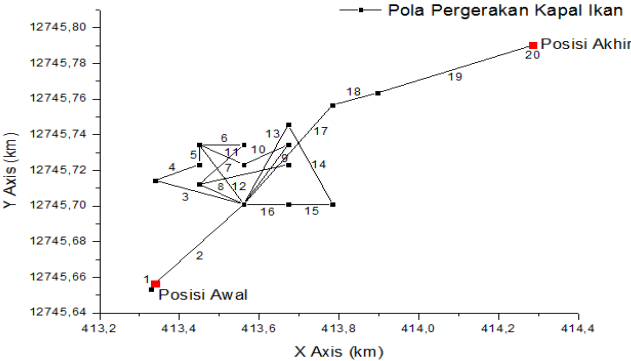
Time ke- (1)	Posisi	
	Lintang (°) (2)	Bujur (°) (3)
1	3,712905	114,4936
2	3,713	114,4936
3	3,715	114,494
4	3,713	114,4941
5	3,714	114,4942
6	3,714	114,4943
7	3,715	114,4943



Lanjutan Tabel 4.2

(1)	(2)	(3)
8	3,714	114,4941
9	3,716	114,4942
10	3,714	114,4941
11	3,715	114,494
12	3,716	114,4943
13	3,715	114,4942
14	3,714	114,4943
15	3,715	114,494
16	3,716	114,4944
17	3,717	114,494
18	3,716	114,494
19	3,715	114,494
20	3,717	114,4945
21	3,718	114,4946
22	3,7215	114,4948

Dari data posisi kapal ikan per satuan waktu yang telah dibangkitkan (Tabel 4.2) maka dapat dibuat pola pergerakan kapal ikan tersebut mulai dari titik awal sampai titik akhir. Pola pergerakan kapal ikan tersebut ditunjukkan pada Gambar 4.2.



Gambar 4. 2 Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-2

Gambar 4.2 di atas menggambarkan pola pergerakan kapal ikan yang diplot berdasarkan pembangkitan data posisi kapal ikan (lihat Tabel 4.2). Data Lintang dan Bujur dalam satuan derajat dikonversikan terlebih dahulu ke dalam kilometer (km) untuk dapat digambar dalam koordinat kartesian (x,y) yang ditunjukkan pada Gambar 4.2. Data hasil konversi dari derajat ke km dapat dilihat pada Lampiran B. Sumbu Y Axis merupakan representasi dari koordinat lintang (*latitude*) dan sumbu X Axis merupakan representasi dari koordinat bujur (*longitude*).

Dari Gambar 4.2 dapat dianalisis bahwa pola pergerakan kapal ikan tersebut dari titik awal dengan posisi lintang dan bujur sebesar  $3,712905^{\circ}$  N dan  $114,4936^{\circ}$  E sampai titik akhir yaitu  $3,71215^{\circ}$  N dan  $114,4948^{\circ}$  E tidak menunjukkan suatu pola penangkapan ikan dengan menggunakan *trawl* (pukat harimau). Sama halnya pada uji coba pertama, lintasan gerak kapal sangat kecil yaitu sekitar 0,034 mil bahkan lebih kecil dari lintasan pada uji coba pertama sedangkan untuk kapal *trawler* membutuhkan lintasan  $\pm 12$  mil dikarenakan jala yang harus disebarakan cukup besar dan penggeretan jala menggunakan alat pada buritan kapal membutuhkan waktu yang lama dan lintasan yang panjang. Sehingga dapat dianalisis berdasarkan trayektori kapal (Gambar 4.2) bahwa kemungkinan besar kapal tersebut diindikasikan bukan kapal ikan jenis *trawler*. Selain itu bila dilihat dari pola gerak kapal tersebut cenderung memusat di suatu area yang memungkinkan kapal tersebut menggunakan alat tangkap berupa jaring biasa karena pola gerak kapal ikan yang menggunakan jaring adalah melingkar. Namun kemungkinan jaring yang dipakai adalah jaring biasa karena pada gambar tersebut tidak menunjukkan adanya tahapan *towing* yaitu penggeretan jala yang membutuhkan waktu yang lama dan lintasan yang cukup panjang. Oleh karena itu perlu ditinjau dari parameter lain yaitu kecepatan kapal selama selang waktu tersebut.

Di bawah ini adalah variasi kecepatan dan posisi kapal ikan untuk uji coba pola pergerakan kapal ikan ke-2 :

Kecepatan (Searching)	: 8,2 (Rendah)
Kecepatan (Casting)	: 2,3 (Rendah)

Kecepatan (Towing) : 1,45 (Tinggi)

Kecepatan (Hauling) : 0,5 (Rendah)

Variasi nilai kecepatan pada uji coba kedua ini dilakukan pada kecepatan *towing* dimana nilai kecepatan *towing* dibuat Tinggi (T) yaitu sebesar 1,45 knot yang mirip dengan nilai kecepatan *towing* untuk kapal ikan jenis *trawler* yang sebenarnya. Sedangkan untuk kecepatan lainnya dibuat Rendah (R).

Selanjutnya nilai yang divariasikan tersebut dimasukan sebagai variabel masukan pada sistem pengambilan keputusan logika fuzzy yang telah dibuat. Setelah program dijalankan maka diperoleh nilai output sebesar 16.9344 %. Dari hasil output tersebut dapat dianalisis bahwa kapal ikan dengan pola pergerakan kedua termasuk Non Illegal / Legal (NI) karena memiliki persentase jauh dibawah 50%. Hasil tersebut menunjukkan bahwa kapal tersebut bukan merupakan kapal ikan jenis *trawler* yang merupakan bentuk praktek *IUU Fishing*. Kemungkinan kapal tersebut hanya kapal ikan kecil biasa yang sedang menangkap ikan di area tersebut berdasarkan pola gerakanya yang cenderung normal dengan lintasan yang sangat kecil.

#### 4.1.3 Analisis Hasil Uji Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-3

Pada pengujian ketiga dilakukan pembangkitan data seperti halnya pada pengujian sebelumnya yaitu pembangkitan data kecepatan per tahapan operasi penangkapan ikan dan posisi (lintang dan bujur) kapal ikan pada titik koordinat yang sama dengan pengujian sebelumnya.

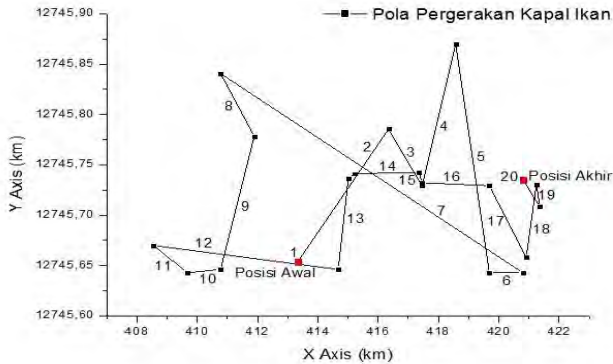
**Tabel 4.3** Posisi Lintang dan Bujur untuk Uji Coba Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-3

Time ke- (1)	Posisi	
	Lintang (°) (2)	Bujur (°) (3)
1	3,712905	114,4936
2	3,74	114,4948

Lanjutan Tabel 4.3

(1)	(2)	(3)
3	3,75	114,4943
4	3,76	114,4955
5	3,77	114,4935
6	3,78	114,4935
7	3,69	114,4953
8	3,7	114,4947
9	3,69	114,4935
10	3,68	114,4935
11	3,68	114,4935
12	3,67	114,4937
13	3,725	114,4935
14	3,728	114,4943
15	3,73	114,4944
16	3,749	114,4944
17	3,75	114,4943
18	3,77	114,4943
19	3,781	114,4936
20	3,784	114,4943
21	3,785	114,4941
22	3,78	114,4943

Dari data posisi kapal ikan per satuan waktu yang telah dibangkitkan maka dapat dibuat pola pergerakan kapal ikan tersebut mulai dari titik awal sampai titik akhir yang ditunjukkan pada Gambar 4.3.



**Gambar 4. 3** Pola Pergerakan Kapal Ikan ke-3

Dari Gambar 4.3 dapat dilakukan analisis bahwa pola pergerakan kapal ikan tersebut dari titik awal dengan posisi lintang dan bujur sebesar  $3,712905^{\circ}$  N dan  $114,4936^{\circ}$  E sampai titik akhir yaitu  $3,78^{\circ}$  N dan  $114,4943^{\circ}$  memiliki pola atau bentuk dan arah yang tidak teratur. Karena tidak ada satupun titik dimana posisi kapal tersebut kembali ke titik tersebut maka dapat disimpulkan bahwa kapal tersebut tidak sedang melakukan penyebaran jala/jaring. Hal ini dikarenakan apabila suatu kapal sedang menebar jala baik itu jala biasa maupun pukat maka kapal tersebut akan bergerak melingkar dan kembali ke titik semula kemudian mulai mengangkat hasil tangkapan dalam jaring.

Bila ditinjau dari panjang lintasan gerak kapal hanya sekitar 1,5 mil sedangkan untuk kapal ikan jenis *trawler* membutuhkan lintasan  $\pm 12$  mil dikarenakan jala yang harus disebar cukup besar dan pengeretan jala menggunakan alat pada buritan kapal membutuhkan waktu yang lama dan lintasan yang panjang. Sehingga dapat dianalisis berdasarkan trayektori kapal tersebut pada Gambar 4.3 bahwa kemungkinan besar kapal tersebut diindikasikan bukan kapal ikan jenis *trawler*. Selain itu bila dilihat dari pola gerak kapal tersebut cenderung memusat di suatu area yang memungkinkan kapal tersebut menggunakan alat tangkap lain. Oleh karena itu perlu ditinjau dari parameter selain posisi kapal yaitu kecepatan kapal selama selang waktu tersebut.

Di bawah ini adalah variasi untuk pola pergerakan kapal ikan ke-3 :

Kecepatan (Searching)	: 8,3 (Rendah)
Kecepatan (Casting)	: 7 (Tinggi)
Kecepatan (Towing)	: 0,6 (Rendah)
Kecepatan (Hauling)	: 0,5 (Rendah)

Variasi nilai kecepatan pada uji coba kedua ini dilakukan pada kecepatan *casting* yaitu tahap penebaran jala untuk memastikan bahwa kapal tersebut benar menggunakan jaring atau pukot dilihat dari kecepatan *casting* kapal tersebut. Nilai kecepatan *casting* dibuat Tinggi (T) yaitu sebesar 7 knot artinya mirip dengan nilai kecepatan *casting* untuk kapal ikan jenis *trawler* yang sebenarnya. Sedangkan untuk kecepatan lainnya dibuat Rendah (R).

Selanjutnya nilai-nilai yang divariasikan tersebut dimasukkan sebagai variabel masukan pada sistem pengambilan keputusan logika fuzzy yang telah dibuat. Setelah program dijalankan maka diperoleh nilai output sebesar 29.0359 %. Dari hasil output diatas dapat dianalisis bahwa kapal ikan dengan pola pergerakan kedua termasuk Non Illegal/Legal (NI) karena memiliki persentase dibawah 50%. Hal ini bemenunjukkan bahwa kapal tersebut bukan merupakan kapal ikan *trawler* yang merupakan bentuk praktek *IUU Fishing*. Mungkin saja kapal tersebut adalah kapal ikan yang menggunakan alat tangkap lai selain jaring berdasarkan analisis pola gerak diatas.

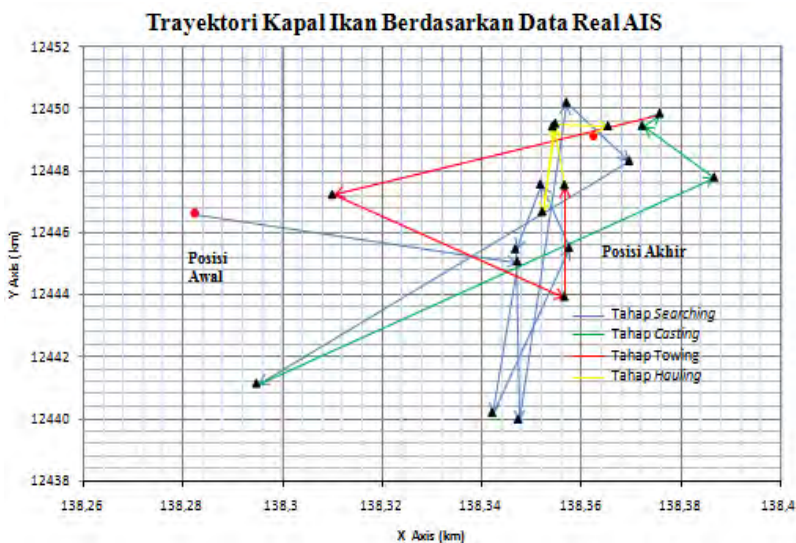
## **4.2 Validasi Sistem Pengambilan Keputusan Menggunakan Data Real Kapal Ikan**

Validasi sistem menggunakan data kecepatan dan posisi kapal ikan yang diperoleh dari data real kapal ikan yang dikirimkan oleh AIS. Kapal tersebut merupakan kapal ikan yang tertangkap sedang melakukan IUU Fishing di Laut Natuna, Kepulauan Riau pada tanggal 5 September 2015 pukul 12.00 WIB sampai tanggal 7 September 2015 pukul 12.00 WIB karena menggunakan alat tangkap terlarang berupa *trawl*. Data kecepatan dan posisi kapal yang tertangkap oleh AIS selama waktu tersebut

berjumlah 184 data. Data kecepatan dan posisi kapal ikan berdasarkan informasi dari AIS yang terpasang pada kapal ikan tersebut dapat dilihat pada Tabel 4.4. Untuk data real dari AIS secara lengkap dapat dilihat pada Lampiran A.

**Tabel 4.4** Data Real AIS Kecepatan dan Posisi Kapal Ikan yang melakukan *Illegal Fishing* di Perairan Natuna, Indonesia

Time ke-	Latitude (°)	Longitude (°)	SOG (Speed Over Ground)/ Kecepatan (knot)
1	1,242928	111,8329	0
2	1,2429	111,8301	0,2
3	1,24289	111,7447	0,1
4	1,242868	111,7975	0,1
5	1,242918	111,8129	0,1
6	1,242895	111,7959	0,1
7	1,242848	111,825	0
8	1,242845	111,748	0,2
9	1,242132	111,8368	0
10	1,242192	111,7993	0,1
11	1,242817	111,7406	0,1
12	1,24279	111,797	0,1
13	1,242807	111,809	0,1
14	1,242632	111,7888	0
15	1,242867	111,8266	0,3
16	1,242827	111,801	0
17	1,24274	111,7821	0,1
18	1,242778	111,7395	0,1
19	1,24275	111,8299	0,2
20	1,242122	111,7735	0



**Gambar 4. 4** Pola Pergerakan Real kapal Ikan Berdasarkan Data AIS

Gambar 4.5 merupakan hasil plot dari cuplikan data AIS pada Tabel 4.4. Titik koordinat (0,0) yang digunakan pada plot tersebut adalah sebesar  $04^{\circ} 0'N$   $108^{\circ} 15'E$  -  $02^{\circ} 45'N$   $109^{\circ} 0'E$  atau dalam desimal yaitu  $4,0 N$   $108,25 E$  -  $2,75N$   $109 E$ . Titik koordinat tersebut merupakan titik koordinat pada Laut Natuna, Kepulauan Riau. Data *latitude* dan *longitude* dalam satuan derajat yang diperoleh dari AIS terlebih dahulu dikonversi ke dalam satuan kilometer (km) untuk dapat digambarkan pada kurva kartesian 2 dimensi. Sumbu Y Axis merupakan hasil konversi dari Latitude dan sumbu X Axis menunjukkan hasil konversi dari Longitude.

Dari Gambar 4.5 diatas terlihat pola pergerakan kapal ikan yang merupakan cuplikan 1 siklus operasi penangkapan ikan dengan pola gerakan utama melingkar yang merupakan karakteristik dari pola gerak kapal *trawler*. Dari pola pergerakan yang di plot pada Gambar 4.5 diatas dapat teridentifikasi bahwa kapal ikan tersebut merupakan kapal ikan jenis *trawler* yang melakukan tahapan-tahapan operasi penangkapan ikan karena

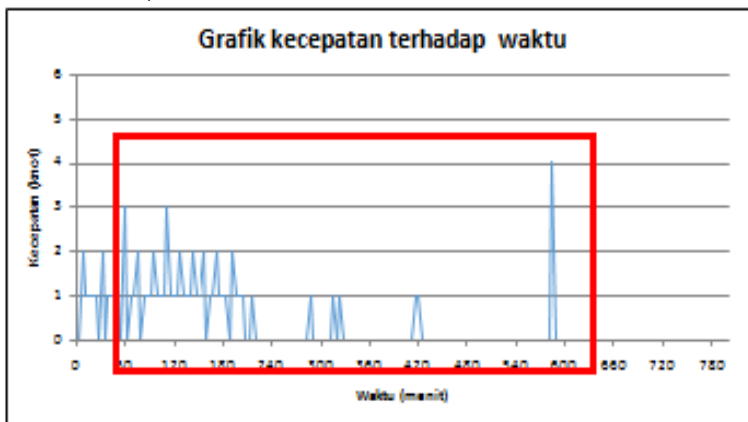


pola tersebut mirip dengan pola standar pergerakan kapal ikan jenis *trawler* seperti yang telah dijelaskan pada Sub Bab 2.3 (Matsumoto, 2015). Setelah dilakukan analisis lebih lanjut terhadap pola tersebut maka diperoleh besar lintasan kapal ikan tersebut selama operasi penangkapan ikan adalah 12,54 km dimana panjang lintasan standar untuk kapal ikan jenis *trawler* seperti yang dijelaskan pada penelitian sebelumnya mengenai kapal *trawler* adalah sebesar 12,74 km atau setara dengan 7,9 mil (Matsumoto, 2015).

Bila dilakukan analisis lebih jauh per tahapan operasi penangkapan ikan berdasarkan pola tersebut maka diperoleh panjang lintasan saat melakukan tahapan *searching* (ditandai dengan lintasan berwarna biru) dalam rentang waktu cukup lama dalam pencarian ikan adalah sebesar 5,3 km. Tahap *searching* ini memang secara normal kadang membutuhkan waktu yang cukup lama untuk mencari tempat berkumpulnya ikan. Kemudian tahap *casting* (lintasan berwarna hijau), tahap penyebaran jala yang memang membutuhkan lintasan yang cukup panjang. Dari Gambar 4.5 setelah dilakukan analisis maka diperoleh lintasan pada tahap *casting* adalah sebesar 2,05 km, Pada tahap *towing* (lintasan berwarna merah) merupakan tahap penggeretan jala menggunakan alat yang terdapat pada buritan kapal. Pada tahap ini berdasarkan plot tersebut jala digeret dengan panjang lintasan sebesar 3,3 km. Nilai tersebut menunjukkan bahwa tahap tersebut masih berada dalam batasan standar untuk tahap *towing* kapal ikan jenis *trawler*. Lintasan terakhir yang berwarna kuning merupakan tahap *hauling* yang cenderung tidak memiliki lintasan yang cukup panjang, karena hanya melakukan penarikan jala kembali, perpindahan posisi relatif rendah. Berdasarkan plot tersebut panjang lintasan pada tahap ini adalah sebesar 1,89 km. Panjang lintasan tersebut sama dengan panjang lintasan untuk tahap *hauling* kapal *trawler* pada umumnya.

Dari hasil analisis membuktikan bahwa kapal tersebut memang merupakan kapal ikan jenis *trawler*. Hal ini ditunjukkan dengan lintasan kapal tersebut yang mirip seperti lintasan kapal

ikan jenis *trawler*. Namun perlu ditinjau juga dari nilai kecepatan kapal ikan tersebut apakah sama seperti kecepatan kapal *trawler* pada umumnya atau tidak.



**Gambar 4. 5** Grafik Kecepatan Kapal Ikan *Illegal Fishing*

Sedangkan untuk grafik kecepatan kapal ikan berdasarkan data AIS pada Tabel 4.4 ditunjukkan pada Gambar 4.6. Grafik kecepatan kapal ikan tersebut adalah kecepatan kapal ikan yang terdeteksi oleh AIS per satuan waktu dengan data kecepatan sebanyak 184 data yang ditangkap oleh AIS dapat dilihat pada Lampiran A. Dari grafik kecepatan tersebut terlihat bahwa ada suatu siklus operasi penangkapan ikan. Hal ini ditunjukkan dengan adanya perubahan kecepatan yang mengindikasikan suatu pola tahapan penangkapan ikan yang mirip dengan pola kecepatan untuk kapal ikan jenis *trawler*. Grafik yang berada dalam kotak merah merupakan satu siklus pola penangkapan ikan dari kapal tersebut.

Berikut ini adalah nilai kecepatan dan posisi kapal dari olahan data AIS kapal tersebut :

- Kecepatan (Searching) : 3
- Kecepatan (Casting) : 3
- Kecepatan (Towing) : 0,46
- Kecepatan (Hauling) : 4

Dengan memasukkan variabel masukan serta posisi kapal

ikan dengan rata-rata perubahan posisi *latitude* dan *longitude* sebesar 0,000175229 dan 0,221726624. Kemudian setelah dimasukkan ke dalam sistem pengambilan logika fuzzy yang telah dirancang menggunakan software Matlab maka diperoleh output sebesar 79.5837%. Nilai tersebut menunjukkan besar kemungkinan bahwa kapal tersebut merupakan kapal ikan *trawler* yang merupakan bentuk praktek *IUU Fishing*. Dari berbagai sumber, didapatkan informasi bahwa pada tanggal 11 September 2015 pukul 04:30 WIB terdapat beberapa kapal yang ditangkap karena melakukan *Illegal Fishing*. Selain itu nomor IMO dari kapal ikan yang dimasukkan kedalam sistem pengambilan keputusan tersebut ternyata memiliki nomor IMO yang sama dengan kapal ikan yang tertangkap sedang melakukan *Illegal Fishing* pada tanggal dan waktu tersebut di perairan Natuna, Kepulauan Riau Indonesia. Hal ini membuktikan bahwa hasil yang diperoleh dari sistem pengambilan keputusan yang telah dirancang sudah cukup valid karena sesuai dengan realita dan relevan untuk digunakan sebagai alat bantu dalam pengawasan terhadap kapal-kapal asing yang melakukan *Illegal Fishing* di perairan Indonesia.

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan maka diperoleh kesimpulan sebagai berikut :

1. Sistem pengambilan keputusan menggunakan logika fuzzy berbasis data AIS cukup sesuai digunakan untuk identifikasi terjadinya *IUU Fishing*.
2. Pada uji validasi sistem menggunakan data real kapal ikan yang tertangkap sedang melakukan *IUU Fishing* menghasilkan output sistem sebesar 79.5837%. Hal ini berarti sistem ini relevan untuk diterapkan dan dapat mengidentifikasi terjadinya *IUU Fishing* secara otomatis sehingga dapat mempermudah dalam pengawasan.
3. Pola pergerakan kapal dapat menjadi parameter utama dalam identifikasi terjadinya *IUU Fishing*.
4. Melalui data *Automatic Identification System (AIS)* dapat dilakukan identifikasi pola pergerakan kapal ikan jenis *trawler* sebagai salah satu bentuk tindakan illegal fishing.

#### **5.2 Saran**

Penelitian ini masih perlu dilakukan pengembangan, maka saran yang disampaikan dalam laporan tugas akhir ini adalah dilakukan penambahan paramater input sistem pengambilan keputusan sehingga akan menambah keakuratan sistem. Indikasi terjadinya *IUU fishing* perlu ditambahkan untuk kapal jenis lain yang termasuk dalam kapal yang sedang melakukan *IUU Fishing* berdasarkan Undang-Undang RI.

*Halaman ini memang dikosongkan*

## LAMPIRAN A

Data AIS Kapal Ikan yg dicurigai sedang melakukan Illegal Fishing di perairan Natuna, Kepulauan Riau  
5 September 2015 (12.00 WIB) - 7 September 2015 (12.00 WIB)

Lokasi Area : 04° 0'N 108° 15'E - 02° 45'N 109° 0'E  
(Konversi ke desimal : 4,0 N 108,25 E - 2,75N 109 E)

msg_md5	msg_mmsi	msg_kind	msg_repeat	data_lat	data_lon	data_nav	data_rot	data_sog	data_cog	data_head	data_utc	dt_last	TIME ke-	Lon_km	Lat_km
bc85e010f3622b94d185a7a07fcd86ba	542179110	3	0	1,24292833	111,83286	1	-128	0	0	511	55	1436846277	1	138,3652679	12449,45727
2d11ae9999b7e9bdc71bb17bb787b0c4	542179110	3	0	1,2429	111,83008	1	-128	0,2	0	2	0	1436851858	2	138,3621138	12449,14835
f81551db06de0154c996e6398467d055	542179110	3	0	1,24289	111,74468	1	-128	0,1	0	511	3	1436856966	3	138,3610006	12439,64164
2268b5939b532c63b4c6a43a4d9f9213	542179110	3	0	1,24286833	111,79751	1	-128	0,1	0	511	34	1436858437	4	138,3585886	12445,52278
a958d3e0c51e1b39b8b64845e4ee044	542179110	3	0	1,24291833	111,81292	1	-128	0,1	0	2	0	1436864806	5	138,3641547	12447,23769
0a9c0fab1efa1025e430fe543fc00991	542179110	3	0	1,242895	111,79589	1	-128	0,1	0	511	33	1436866114	6	138,3615572	12445,34225
d1d7b58bd67d285f48a144874ed5e822	542179110	3	0	1,24284833	111,82495	1	-128	0	0	511	50	1436871483	7	138,3563622	12448,57745
5bfb6a8f2a1d0dff797c9e01e2d17ca7	542179110	1	0	1,242845	111,74805	1	-128	0,2	0	511	5	1436876046	8	138,3559911	12440,01624
7c25accb3dbede6585a01219ae714715	542179110	3	0	1,24213167	111,8368	1	-128	0	0	511	57	1436916480	9	138,2765814	12449,89662
4f4263a7b20151b8eebc4bb449f1eaa1	542179110	3	0	1,24219167	111,79929	1	-128	0,1	0	511	35	1436916578	10	138,2832607	12445,72056
0d48fb7090f3ac0c688a7e1d1b3c38ce	542179110	3	0	1,24281667	111,74062	1	-128	0,1	0	511	1	1436927883	11	138,352837	12439,18874
02d0bf0c01d890e911597a5b7d885ed1	542179110	3	0	1,24279	111,79701	1	-128	0,1	0	511	34	1436928516	12	138,3498684	12445,46712
bdae9033dcdf16b79f576f41ff5058cf	542179110	3	0	1,24280667	111,809	1	-128	0,1	0	511	41	1436930682	13	138,3517238	12446,80168
a484e7d0c1b3dd2cdc71f65bed2581ed	542179110	3	0	1,24263167	111,78881	1	-128	0	0	511	29	1436950350	14	138,3322424	12444,55335
9dceaf5f48b63bd1d7d7f0fc8db6dcdb59	542179110	1	0	1,24286667	111,8266	1	-128	0,3	29,9	511	51	1436952652	15	138,3584031	12448,76039
40b30c186d0517a0dbca241ac0b70b10	542179110	3	0	1,24282667	111,80097	1	-128	0	0	386	0	1436953597	16	138,3539502	12445,90703
1e31015cbb0380c7ea12aac9b97248ac	542179110	1	0	1,24274	111,7821	1	-128	0,1	0	511	25	1436955940	17	138,3443023	12443,80694
ced0e1e8c3bfe879737b0428cb741b7d	542179110	3	0	1,24277833	111,7395	1	-128	0,1	0	511	0	1436965323	18	138,3485696	12439,0648
ba52d44e147a93b581b824ae3b2d4250	542179110	3	0	1,24275	111,82993	1	-128	0,2	0	511	53	1436965676	19	138,3454155	12449,1311
250d91b97f98d937eb5358a3ee378da7	542179110	3	0	1,24212167	111,7735	1	-128	0	0	511	20	1436972303	20	138,2754682	12442,84994
0acfa1f83ef4b0255c483ae1ecccbe68	542179110	3	0	1,24213	111,76669	1	-128	0,1	0	511	16	1436972597	21	138,2763959	12442,09091
093b99ec6c5d38f0f43ec270e9231fc6	542179110	1	0	1,24201	111,79757	1	-128	0,1	0	511	34	1436984615	22	138,2630372	12445,52927
e4da1ecd4880ef2c07cd72de3f728ba5	542179110	1	0	1,24204333	111,82146	1	-128	0,1	0	511	48	1436985780	23	138,2667479	12448,18857
1917c84ca5e13b6c9d602a33a5c5733	542179110	3	0	1,241915	111,74465	1	-128	0,2	0	511	3	1436993945	24	138,2524616	12439,63774

b168d65164ff17219dd144c4c9b0dde98	542179110	1	0	1,24194333	111,79581	1	-128	0,1	0	511	33	1436998955	25	138,2556157	12445,3326
06e9db154bf9c77aaa0c2104504806b	542179110	3	0	1,24192333	111,82825	1	-128	0,1	0	511	52	1437001073	26	138,2533893	12448,94426
e8e4c8d2160a1c81e24d781727d78ea3	542179110	3	0	1,24194833	111,82656	1	-128	0,1	0	511	51	1437001252	27	138,2561724	12448,75631
42946fc2e9877446f5d81c8d31049bb5	542179110	1	0	1,24276	111,83012	1	-128	0,3	0	511	53	1437013196	28	138,3465287	12449,15225
ba16eb19d32a42b68b402b6b41cf199	542179110	3	0	1,24277167	111,80278	1	-128	0,1	0	511	37	1437013600	29	138,3478275	12446,10852
f561351ee5801525833f19eb6c73c5e5	542179110	1	0	1,24281	111,80594	1	-128	0,1	0	511	39	1437552281	30	138,3520948	12446,4603
3420213f481ef556d17b26a0582a57ca	542179110	3	0	1,24275333	111,82981	1	-128	0,1	0	2	0	1437559195	31	138,3457866	12449,11829
cd2b5a481f786d5d9f4c058ed76e372	542179110	3	0	1,24264333	111,75108	1	-128	0,2	0	66	0	1437561489	32	138,3335411	12440,35373
e8e618c9e2541d2368d1d771894ec0	542179110	3	0	1,24272333	111,78162	1	-128	0,1	0	511	25	1437575428	33	138,3424469	12443,75387
5554dfe0e8779d21f950f3daaca7186	542179110	1	0	1,24265333	111,74749	1	-128	0,1	0	511	5	1437577388	34	138,3346544	12439,95427
d092c2cf339631946e42e7163f01a1b	542179110	3	0	1,24279667	111,78848	1	-128	0,1	0	511	29	1437579692	35	138,3506105	12444,5168
b4d10c627df973a1886778db57ef4330	542179110	1	0	1,24254	111,82768	1	-128	0,2	0	412	0	1437588536	36	138,3220379	12448,88044
78ff6e6260c541e4e2ce16ff799f8ed	542179110	3	0	1,24270167	111,81923	1	-128	0,1	0	511	47	1437637730	37	138,3400349	12447,94032
161d68421cd0dfb1bf9cd2ae66990762c	542179110	1	0	1,24270833	111,79538	1	-128	0,1	0	511	33	1437639465	38	138,3407771	12445,28511
31f08bc3235e31e6cfddb3809c023159	542179110	3	0	1,24282667	111,80903	1	-128	0,2	0	511	41	1437656022	39	138,3539502	12446,80465
2bd9e8c8d38c2dac2f23b0075511f94c	542179110	3	0	1,242585	111,79354	1	-128	0	0	511	32	1437668853	40	138,3270474	12445,08027
389b5c43e9cea6881ea296e4236ec817	542179110	1	0	1,24255	111,8277	1	-128	0,1	0	511	52	1437671272	41	138,3231511	12448,88303
f87b77a466392fab05c3ca57be976b52	542179110	3	0	1,24257833	111,80895	1	-128	0,1	0	511	41	1437676964	42	138,3263052	12446,79575
50d39530fc6808e19de8989ebdce63b	542179110	1	0	1,24258333	111,80896	1	-128	0,2	0	511	41	1437677022	43	138,3268618	12446,79742
1ef23ee8262a39f947d20c167e4c15d	542179110	1	0	1,24265	111,81916	1	-128	0,1	0	511	47	1437678230	44	138,3342833	12447,93234
61e1ac3533bb91831f7d550a14be2b16	542179110	3	0	1,24264667	111,74415	1	-128	0,1	0	511	3	1437684785	45	138,3339122	12439,5819
de6a8ea35b71a953b594e940f2731a34	542179110	1	0	1,24277833	111,81519	1	-128	0,1	0	511	45	1437685127	46	138,3485696	12447,56981
c69748f2135543ad09d5e36b4253eaa	542179110	3	0	1,24287333	111,79886	1	-128	0	0	511	35	1437685418	47	138,3591452	12445,67269
f4e2eab365d54b485bc8f4607460ea27	542179110	3	0	1,24226833	111,82937	1	-128	0,2	0	511	53	1437696233	48	138,2917954	12449,06876
6a6f7bf16440afcec740db8f191f82b	542179110	3	0	1,242675	111,74406	1	-128	0,1	0	354	0	1437711905	49	138,3370664	12439,57206

eeb1e2852e072062a7188a28b29aca11	542179110	3	0	1,24292167	111,78178	1	-128	0,1	0	511	25	1437720387	50	138,3645258	12443,77113
745c4335cf4de6416eeec40e6d0817a7	542179110	3	0	1,24281167	111,82304	1	-128	0,1	0	511	49	1437761692	51	138,3522804	12448,36446
6efd6d5beb7278e72882c1b87b04f9a4d	542179110	1	0	1,24215	111,79023	1	-128	0	0	511	30	1437771933	52	138,2786223	12444,71198
1e78ef89319a62d8416f8ccdfcb392c	542179110	1	0	1,24217167	111,81243	1	-128	0	0	511	43	1437773274	53	138,2810343	12447,18352
451c6957673268a9ace3652720dd5fbf	542179110	3	0	1,242285	111,81419	1	-128	0,1	0	2	0	1437779626	54	138,2936508	12447,37963
4df4af072e9a99c31f7a3b6b3957f5f0	542179110	3	0	1,30548	111,81972	1	-128	0	0	511	47	1440213829	55	145,3286446	12447,99468
b40632bdd9cfb2199e88fce052e0511	542179110	1	0	1,30548	111,75829	1	-128	0	0	511	11	1440235154	56	145,3286446	12441,15617
bbffc4622c669ec5d8e1906c62f4dabc	542179110	1	0	1,305475	111,7771	1	-128	0	0	511	22	1440239004	57	145,328088	12443,24977
aa019bad257e45784c0cbf5c64ad4ecc	542179110	1	0	1,3055	111,74634	1	-128	0	0	511	4	1440244446	58	145,330871	12439,82588
5e1946cc100f519659a3b278f4c045d4	542179110	1	0	1,305485	111,79924	1	-128	0	0	511	35	1440585768	59	145,3292012	12445,715
322cb231010d379a2618cef624583e26	542179110	1	0	1,30544	111,80777	1	-128	0	0	511	40	1440661132	60	145,3241917	12446,66476
3a3b6851d56e1fe453100904d4326277	542179110	1	0	1,30543667	111,78215	1	-128	0	0	432	0	1440661529	61	145,3238206	12443,81287
adbdd34e8c2e4df4a7af37d231a2bd51	542179110	1	0	1,30544833	111,74804	1	-128	0	0	511	5	1440680587	62	145,3251194	12440,01512
b318f4baf8be6abf5c018910fab336c2	542179110	1	0	1,30542667	111,81116	1	-128	0	0	511	42	1440689693	63	145,3227074	12447,04177
0853561b9bb3133d33de60c42bd8e1a8	542179110	3	0	1,30546667	111,83338	1	-128	0	0	511	55	1440691137	64	145,3271603	12449,51497
0f62b3d76136d341e95a5de20e76936c	542179110	1	0	1,30545833	111,80607	1	-128	0	0	511	39	1440691732	65	145,3262326	12446,47477
63f5580b4e8bd51e24077bf832435f0c	542179110	1	0	1,30546333	111,77533	1	-128	0	0	511	21	1440697403	66	145,3267892	12443,05347
86f8a6b5d7616b73b7456a48768a6af2	542179110	1	0	1,305425	111,81119	1	-128	0	0	511	42	1440702055	67	145,3225219	12447,04529
247e3e03aadfa131c142e9c8809839a9	542179110	1	0	1,30544833	111,80265	1	-128	0	0	511	37	1440711530	68	145,3251194	12446,09405
4b855cb56212275b91795760b3d66dce	542179110	1	0	1,30544833	111,79927	1	-128	0	0	511	35	1440740557	69	145,3251194	12445,71778
1e646682ac5b585e1a3f80d17d328878	542179110	3	0	1,30543833	111,81455	1	-128	0	0	511	44	1440980626	70	145,3240061	12447,41896
dd509526cac0204bc63d5e8517a40bf8	542179110	1	0	1,30543333	111,74636	1	-128	0	0	511	4	1440981967	71	145,3234495	12439,82829
36b37a068e05e82cfab76f72c57e8a9a	542179110	3	0	1,305425	111,78045	1	-128	0,1	0	511	24	1440982587	72	145,3225219	12443,62363
1f8b3ba5e94049304cf03d1258a4b9fe	542179110	1	0	1,30545167	111,76851	1	-128	0	0	511	17	1440989479	73	145,3254904	12442,29407
31a65cb882d39f28fd5e923e30deb327	542179110	3	0	1,30549	111,77536	1	-128	0	0	511	21	1440999264	74	145,3297578	12443,05644



8cbf50fc7587f6d0f810f7950ec42a3d	542179110	1	0	1,30545833	111,75318	1	-128	0	0	511	8	1441008910	75	145,3262326	12440,58713
52527d6e270865b4914cf7d869eb4471	542179110	1	0	1,30546	111,75316	1	-128	0	0	511	8	1441008970	76	145,3264181	12440,58491
ac832d5469276dc3c2bd27b13127ae9	542179110	1	0	1,30545333	111,77536	1	-128	0	0	511	21	1441009583	77	145,325676	12443,057
0051b6d11b13c2382f6d22825e99b1b28	542179110	1	0	1,305455	111,77702	1	-128	0	0	511	22	1441023386	78	145,3258615	12443,24105
298c7b41feb98098b89a00dca8f3ce	542179110	1	0	1,30542667	111,80603	1	-128	0,1	0	511	39	1441032230	79	145,3227074	12446,4705
39f63194858ef6a495160c68ff75c511	542179110	1	0	1,30542167	111,7412	1	-128	0	0	511	1	1441058882	80	145,3221508	12439,25424
54f76594a485bcedda73dccc09115c753	542179110	1	0	1,305465	111,76846	1	-128	0,1	0	334	0	1441059979	81	145,3269747	12442,28813
d328b731b21ba20509e1472d6a7abef8	542179110	1	0	1,30544833	111,8043	1	-128	0	0	511	38	1441060359	82	145,3251194	12446,27828
57dc48a656d816f4f6693380cc65810b	542179110	1	0	1,30542833	111,81628	1	-128	0	0	511	45	1441070696	83	145,3228929	12447,61211
c5f045dacac821f725e64212031def04	542179110	1	0	1,30545833	111,78901	1	-128	0	0	511	29	1441071210	84	145,3262326	12444,57617
6c26ea65fb891304216f8057107d0911	542179110	1	0	1,30548167	111,81628	1	-128	0	0	511	45	1441089957	85	145,3288301	12447,61174
f9aae083b0971a9a7c2f11a17affcac9	542179110	1	0	1,30547833	111,80607	1	-128	0	0	511	39	1441091810	86	145,328459	12446,47495
10c3b189072ef6c429fe0da056feb96c	542179110	1	0	1,30547	111,7446	1	-128	0	0	511	3	1441094766	87	145,3275313	12439,63255
56903277eda35dbcaea76b10a648359	542179110	1	0	1,30546167	111,79579	1	-128	0	0	511	33	1441105907	88	145,3266037	12445,33131
81882b7d3a588291d745498979682eda	542179110	1	0	1,30546333	111,75996	1	-128	0	0	511	12	1441107795	89	145,3267892	12441,34208
9459de83e92a727f7b457e94ca1809db	542179110	1	0	1,30546333	111,76167	1	-128	0	0	511	13	1441112835	90	145,3267892	12441,53281
7099a6c4ab3274e4be77795e71e83ef8	542179110	1	0	1,30544	111,78732	1	-128	0	0	511	28	1441115789	91	145,3241917	12444,38822
0e2757cadca165076266f5a3f87935c	542179110	3	0	1,30544333	111,78048	1	-128	0	0	511	24	1441122326	92	145,3245627	12443,62622
90b5c996ec990a14014310cfd364e9	542179110	1	0	1,30546333	111,77534	1	-128	0	0	144	0	1441124064	93	145,3267892	12443,05384
8cb97721e917a299e809ad49760aab48	542179110	1	0	1,305435	111,80606	1	-128	0	0	511	39	1441142391	94	145,3263651	12446,47421
62785352584f080cdf18082c11148577	542179110	1	0	1,30546167	111,82653	1	-128	0	0	511	51	1441145694	95	145,3266037	12448,75279
ef03aa0a08109bb5e44b771ee428caa8	542179110	1	0	1,30550833	111,80776	1	-128	0	0	378	0	1441169812	96	145,3317987	12446,66383
5f690242587db1bc794d9c38516080e6	542179110	1	0	1,305505	111,79244	1	-128	0	0	511	31	1441173272	97	145,3314276	12444,95745
422f1b72ef8dcb03ff507473ee4010d4	542179110	3	0	1,30546333	111,7446	1	-128	0	0	511	3	1441243864	98	145,3267892	12439,63255
c21c1d8757afd84ba8c9a769a24a95e1	542179110	1	0	1,305475	111,78899	1	-128	0	0	511	29	1441252651	99	145,328088	12444,57394

b2d1208bb378c5de67def4cd47cb0b77	542179110	3	0	1,30549667	111,74975	1	-128	0	0	511	6	1441256408	100	145,3304999	12440,20604
50504c7f6df947add3993ca7126e2bc	542179110	1	0	1,30541833	111,82313	1	-128	0	0	511	49	1441294921	101	145,3217797	12448,37466
818e5ae2d8d210451780e6621bfdbde0	542179110	1	0	1,30545	111,78048	1	-128	0	0	511	24	1441302807	102	145,3253049	12443,62641
a001ed5b87834392b00823e4bc5b8633	542179110	1	0	1,30544167	111,76339	1	-128	0	0	511	14	1441335737	103	145,3243772	12441,72354
26040decaa405a677fcbcb4bd7382806	542179110	1	0	1,30546833	111,8146	1	-128	0,1	0	511	44	1441336425	104	145,3273458	12447,42453
5955de01dd18c9e0f6415c62ba94b11	542179110	3	0	1,30545167	111,75145	1	-128	0,1	0	511	7	1441338729	105	145,3254904	12440,39455
2663933569815c44e96b052249cada57	542179110	1	0	1,30549833	111,79925	1	-128	0	0	511	35	1441340747	106	145,3306855	12445,71611
cdc216220eeb256c85400731821ecac6	542179110	3	0	1,30548	111,77875	1	-128	0	0	511	23	1441352545	107	145,3286446	12443,43345
d92f051497f7d0a6a90a6049768c7997	542179110	1	0	1,305515	111,77025	1	-128	0	0	511	18	1441362921	108	145,3325408	12442,48796
447a610f5e5132a05a95a70a81fa0c9	542179110	1	0	1,30544	111,79071	1	-128	0	0	511	30	1441375601	109	145,3241917	12444,76523
2f2bd581a54aa0ca4fedd9f117d698de	542179110	1	0	1,30543667	111,76849	1	-128	0	0	511	17	1441380499	110	145,3238206	12442,29129
46f45cd600bc6a1fd419d48fb0cb3d35	542179110	3	0	1,30545167	111,79922	1	-128	0	0	511	35	1441406377	111	145,3254904	12445,71258
1049bcd09675a33d13930dfa5561b2df	542179110	1	0	1,30549333	111,77706	1	-128	0	0	511	22	1441617685	112	145,3301288	12443,24606
6a78c3c7594db7cd69ba0785288e6ece	542179110	1	0	1,30546	111,74633	1	-128	0	0	511	4	1441650666	113	145,3264181	12439,82495
a5978679c48ff0803e1a6c33fb382e52	542179110	1	0	1,30544667	111,80268	1	-128	0	0	511	37	1441655988	114	145,3249338	12446,09739
03d4e2d9713fd2c87ab1c64674b2b18a	542179110	1	0	1,305445	111,75995	1	-128	0	0	511	12	1441657573	115	145,3247483	12441,34078
08c18176b7d02b16a3ed7cdc47241264	542179110	3	0	1,30542667	111,75145	1	-128	0	0	511	7	1441658349	116	145,3227074	12440,39455
143a589d9b64d3dc2aa5a99a77b0f64	542179110	1	0	1,30542333	111,8078	1	-128	0	0	511	40	1441663853	117	145,3223363	12446,66773
cfe8f1128e6daee071343a311db4676	542179110	3	0	1,30543	111,77877	1	-128	0	0	511	23	1441671686	118	145,3230785	12443,43586
1426a626d33f21082dc6d58b51043b57	542179110	1	0	1,30542333	111,81287	1	-128	0	0	511	43	1441677654	119	145,3223363	12447,23231
839b02a7d876a381df3f098e28608f18	542179110	1	0	1,30547	111,80265	1	-128	0	0	511	37	1441801371	120	145,3275313	12446,09479
83ac69056628bb4064503c6733b4139d	542179110	1	0	1,30543667	111,73951	1	-128	0	0	511	0	1441809482	121	145,3238206	12439,06518
ce5c1328232f5c69103569b36b5e7fe	542179110	1	0	1,30546333	111,75831	1	-128	0	0	511	11	1441809973	122	145,3267892	12441,15803
dd138dc86bb50aac1da055ddeb4abf88	542179110	3	0	1,30544833	111,80095	1	-128	0	0	34	0	1441822298	123	145,3251194	12445,90536
7cd29e8e37cb06a16880a98620e49a3	542179110	1	0	1,30547	111,81289	1	-128	0	0	511	43	1441824524	124	145,3275313	12447,23491

91ef32344406b3cf73a1a6b60e212538	542179110	3	0	1,30643667	111,78034	1	-128	0	0	511	24	1442590046	150	145,4351426	12443,61101
0e23e9748a24a120b341d9a1a5a02d01	542179110	1	0	1,30644167	111,8264	1	-128	0	0	511	51	1442612573	151	145,4356992	12448,73869
8d26aa8a49523f2b913e48b06f364734	542179110	3	0	1,306445	111,81099	1	-128	0	0	511	42	1442617184	152	145,4360703	12447,0234
025fabd3b381f5379c4920b1698fcdcd4	542179110	3	0	1,30647	111,75811	1	-128	0	0	226	0	1442628133	153	145,4388533	12441,13669
cc17e5842bbe6aaebbb8daa588d49d016	542179110	3	0	1,30645667	111,83149	1	-128	0	0	511	54	1442630216	154	145,4373691	12449,30494
5cafa38902e05028d68e66220fcc740a	542179110	3	0	1,306465	111,81957	1	-128	0	0	511	47	1442652289	155	145,4382967	12447,97799
d0c1ddfa84f99862f6e695e62140539	542179110	1	0	1,30642833	111,79737	1	-128	0	0	511	34	1442668416	156	145,4342149	12445,50701
8da54b2bb06b27228a8db21ec98097be	542179110	1	0	1,30644	111,76495	1	-128	0	0	511	15	1442671936	157	145,4355137	12441,89813
0a0510c15fb69ad9ed356339e65874c6	542179110	1	0	1,30644167	111,782	1	-128	0	0	511	25	1442698348	158	145,4356992	12443,79562
430a977c98cbf12280d01cb970d7ead	542179110	1	0	1,30644833	111,75129	1	-128	0	0	511	7	1442703250	159	145,4364414	12440,37692
9a0e8443d345708166c4ee35a1d8e453	542179110	3	0	1,30644833	111,7991	1	-128	0	0	511	35	1442707357	160	145,4364414	12445,69922
4fccdd6aaa09bf4bbfc62cc33886dc6	542179110	1	0	1,306475	111,80763	1	-128	0	0	511	40	1442718041	161	145,43941	12446,64917
38e09dffa7f3dd528800a1b993b6b7b2	542179110	1	0	1,306465	111,79398	1	-128	0	0	511	32	1442732675	162	145,4382967	12445,12926
4250672d2970ccaa937f1e02d68b9cca	542179110	3	0	1,30646667	111,77859	1	-128	0	0	511	23	1442758105	163	145,4384823	12443,41638
14dee170bbebf535f94ad1cdf8e80cbb	542179110	1	0	1,30643667	111,79226	1	-128	0	0	511	31	1442769702	164	145,4351426	12444,9376
022849c9ef593c12abd033c373b1e4a4	542179110	3	0	1,30645333	111,80593	1	-128	0	0	511	39	1442875778	165	145,436998	12446,45974
eb30f8268bbebcd4b68250b3340ede4b	542179110	1	0	1,306475	111,81105	1	-128	0	0	511	42	1443012594	166	145,43941	12447,02915
a4f362219aeac5e4073d64fc37adae3	542179110	1	0	1,30646167	111,7581	1	-128	0	0	511	11	1443022514	167	145,4379257	12441,13558
7e5d4f080f7d425a194a03ac5d6ae77	542179110	1	0	1,30645	111,76495	1	-128	0	0	511	15	1443033078	168	145,4366269	12441,89776
3193c64789205ceb37d6e580cd60dff3	542179110	1	0	1,30644	111,79056	1	-128	0	0	511	30	1443035746	169	145,4355137	12444,74872
993a9d3ead2d3cd78bd8522723cd27ff	542179110	3	0	1,30642333	111,82298	1	-128	0	0	511	49	1443058553	170	145,4336583	12448,35815
3370fcd73e7c8a5e2f8beb987f5e9fe	542179110	1	0	1,30647167	111,77688	1	-128	0	0	511	22	1443461724	171	145,4390389	12443,22565
31906212616fb3937b3ff2c347839ff	542179110	1	0	1,30646	111,75642	1	-128	0	0	511	10	1443484932	172	145,4377401	12440,948
a17fadcb60c62f691c53c57f3bdcbb	542179110	1	0	1,30647	111,78717	1	-128	0	0	511	28	1443522269	173	145,4388533	12444,37097
add257d23df0d43cbbf27507923ad052	542179110	1	0	1,30646833	111,75304	1	-128	0	0	511	8	1443524411	174	145,4386678	12440,57173

3500e547c72b15df95068ae3dfb4bb94	542179110	1	0	1,30544333	111,79411	1	-128	0	0	511	32	1441864594	125	145,3245627	12445,14336
9ba18e451aeb38443d42ec71994124a5	542179110	1	0	1,30545833	111,80264	1	-128	0	0	511	37	1441910749	126	145,3262326	12446,09349
03a2961fbd4fd4fadcbbf0ae38e23ccbf	542179110	1	0	1,30540667	111,79241	1	-128	0	0	511	31	1441935164	127	145,320481	12444,95504
d376fd9caddfac1e7e411ebbbb404ba0	542179110	1	0	1,30544	111,80437	1	-128	0	0	511	38	1441937089	128	145,3241917	12446,28571
1d9ea39e77f610162ed1efdc69103764	542179110	1	0	1,30544667	111,78556	1	-128	0	0	511	27	1441961609	129	145,3249338	12444,19192
72a43e97cd3bba3379570e480fda74d5	542179110	1	0	1,305455	111,74803	1	-128	0	0	511	5	1441968368	130	145,3258615	12440,01438
c8adbba7328c83f5c58238501cb1f6ca	542179110	1	0	1,30547333	111,74974	1	-128	0	0	511	6	1441996809	131	145,3279024	12440,204
da80e0bff22ccdf17053603df5d83f7d	542179110	1	0	1,305465	111,7702	1	-128	0	0	511	18	1442038940	132	145,3269747	12442,48183
01cc0d69a6d9a0fec7ecabe495f48ba5	542179110	1	0	1,30547333	111,81802	1	-128	0	0	511	46	1442044856	133	145,3279024	12447,80525
f28a3fe9958e74749cc79c62337adf54	542179110	1	0	1,30547833	111,74122	1	-128	0	0	511	1	1442059924	134	145,328459	12439,25628
fa301642d86fd501480ce18c65d655e	542179110	1	0	1,30541833	111,82485	1	-128	0	0	236	0	1442103121	135	145,3217797	12448,56558
dd2ef3a2528db2adb7547218fa836ae7	542179110	3	0	1,30544	111,77192	1	-128	0	0	511	19	1442110522	136	145,3241917	12442,67405
ecdb44b4088743f9037d9cceed39a955	542179110	1	0	1,30544167	111,75318	1	-128	0	0	511	8	1442119030	137	145,3243772	12440,58732
dd999dfbf6240194237cd89a11489ddd	542179110	1	0	1,305465	111,74121	1	-128	0	0	352	0	1442141042	138	145,3269747	12439,25479
1b6c71c1bb8e35e782f2ee4e3c36f498	542179110	1	0	1,30545167	111,78557	1	-128	0	0	511	27	1442153069	139	145,3254904	12444,19285
202bd2db0790de03e42980ceaa3f5d8c	542179110	1	0	1,30542667	111,80604	1	-128	0	0	511	39	1442158551	140	145,3227074	12446,47198
a5a4e50af092fadbb66e4ab537f606203	542179110	1	0	1,30541833	111,81799	1	-128	0	0	511	46	1442166597	141	145,3217797	12447,80173
d65ea51c9e4f9ca9e093f7860ae09c9b	542179110	1	0	1,305435	111,80603	1	-128	0	0	511	39	1442184232	142	145,3236351	12446,47087
563c957ca8bdcd4dd4cd965b22d4a75f4	542179110	1	0	1,30542167	111,75997	1	-128	0	0	511	12	1442189714	143	145,3221508	12441,34375
1a089460f2b7f5964016109373d346ad	542179110	1	0	1,30621	111,76619	1	-128	0	0	511	16	1442221099	144	145,4099096	12442,03617
b4e9ff2aa4339cb86cc685498262d07b	542179110	1	0	1,30617167	111,83013	1	-128	0	0	511	53	1442269855	145	145,4056423	12449,15392
1dc9f9335edc5f90212d9fd16650b59	542179110	1	0	1,30616167	111,77044	1	-128	0,4	152,8	511	18	1442291299	146	145,4045291	12442,50929
8ff11df4da2d80c08a9357b3e25df29c	542179110	1	0	1,30644833	111,75468	1	-128	0	0	511	9	1442557931	147	145,4364414	12440,75486
30ef65bab5aa030fd4d7c034d42df50c	542179110	1	0	1,30646667	111,75984	1	-128	0	0	218	0	1442559194	148	145,4384823	12441,32928
86e2c2f15a73d605afca34d811aa74e	542179110	1	0	1,30646833	111,76152	1	-128	0	0	511	13	1442565977	149	145,4386678	12441,51593

add257d23fd0f43cbbf27507923ad052	542179110	1	0	1,30646833	111,75304	1	-128	0	0	511	8	1443524411	174	145,4386678	12440,57173
d4bb8197473c4bf30ac5256d320bacdf	542179110	3	0	1,30644333	111,80935	1	-128	0	0	511	41	1443548084	175	145,4358847	12446,84083
e94b2e0adc3d7eb7ef8e63ce4e7d19a2	542179110	1	0	1,30645167	111,84004	1	-128	0	0	511	59	1443553561	176	145,4368124	12450,25712
c9458701d7abc99a4ff1f9d6f8e95f90	542179110	1	0	1,30642167	111,81105	1	-128	0	0	511	42	1443554635	177	145,4334728	12447,02989
2c5883960c33798d56b7898e69ee19b5	542179110	1	0	1,30647333	111,80074	1	-128	0	0	511	36	1443556908	178	145,4392244	12445,88216
4a414c8ba582ba548ae19c3c1d83aed9	542179110	3	0	1,30647667	111,79739	1	-128	0	0	511	34	1443601117	179	145,4395955	12445,50868
1eef09ca8cfa75fae68ee68247ee8a27	542179110	1	0	1,30645	111,82469	1	-128	0	0	511	50	1443656640	180	145,4366269	12448,54851
590defa9cdeba41642fd1379a05a385	542179110	1	0	1,306435	111,79398	1	-128	0	0	511	32	1444291714	181	145,4349571	12445,12926
053dc38ae58f8199e82e1f27085e0547	542179110	1	0	1,30644667	111,74616	1	-128	0	0	511	4	1444333208	182	145,4362558	12439,80621
bc35d8b3228d8d25f41c27b27d09c08c	542179110	1	0	1,306465	111,82983	1	-128	0	0	511	53	1444440896	183	145,4382967	12449,11996
c18b285c3987795abc64cc378ca4e604	542179110	3	0	1,30650333	111,77519	1	-128	0	0	511	21	1445011283	184	145,4425641	12443,03807

Keterangan :

- Nomor MMSI dari kapalyang dicurigai sedang melakukan *illegal fishing*
- Data Latitude dan Longitude (Posisi Kapal) yang digunakan sebagai masukan sistem
- Kecepatan kapal yang akan digunakan sebagai masukan sistem

## LAMPIRAN B

### TABEL DATA AIS UNTUK UJI COBA KE-1

msg_mmsi	msg_kind	msg_repeat	data_lat	data_lon	data_nav	data_rot	data_sog	data_cog	data_head	data_utc	dt_last	TIME ke-	Lon_km	Lat_km
373468000	18	0	3,712905	114,4935733	0	0	0	0	480	36	1439509914	1	413,3280104	12745,65357
373468000	18	0	3,713	114,4935733	8	0	0,1	271,1	480	29	1439526768	2	413,338586	12745,65357
373468000	18	0	3,7131	114,49543	0	0	0,1	0	511	59	1439530392	3	413,3497182	12745,86026
373468000	18	0	3,712	114,495	0	-128	0,1	0	511	62	1439530756	4	413,227264	12745,81239
373468000	18	0	3,7123	114,4952	1	-128	0,1	0	480	1	1439531119	5	413,2606606	12745,83465
373468000	18	0	3,711838333	114,494	1	-128	0,2	166,1	480	19	1439533657	6	413,2092669	12745,70107
373468000	18	0	3,7124	114,4953	5	-128	0,2	0	480	28	1439535465	7	413,2717928	12745,84579
373468000	18	0	3,713	114,494	5	0	0,2	277,9	480	43	1439537282	8	413,338586	12745,70107
373468000	18	0	3,714	114,4951	1	-127	0,3	139,6	511	50	1439547063	9	413,449908	12745,82352
373468000	18	0	3,71	114,493	5	0	0,3	268,6	511	51	1439555766	10	413,00462	12745,58975
373468000	18	0	3,7126	114,4938	5	0	0,4	77,1	480	17	1439568096	11	413,2940572	12745,6788
373468000	18	0	3,7124	114,494	0	0	0,35	40,1	480	20	1439568277	12	413,2717928	12745,70107
373468000	18	0	3,7125	114,4935	5	0	0,1	0	480	32	1439570631	13	413,282925	12745,64541
373468000	18	0	3,7121	114,494	5	-128	0	0	480	20	1439585678	14	413,2383962	12745,70107
373468000	18	0	3,7123	114,4944	1	-0,04464	0	0	480	22	1439586041	15	413,2606606	12745,7456
373468000	18	0	3,72	114,495	1	2,856978	0	0	480	22	1439586220	16	414,11784	12745,81239
373468000	18	0	3,723	114,4952	0	0	0,1	0	480	24	1439586402	17	414,451806	12745,83465
373468000	18	0	3,724	114,4953	0	-128	0,1	0	480	24	1439586581	18	414,563128	12745,84579
373468000	18	0	3,7241	114,4954	1	0	0,2	0	511	55	1439607788	19	414,5742602	12745,85692
373468000	18	0	3,724	114,4955	1	0	0,3	177,8	480	43	1439624820	20	414,563128	12745,86805
373468000	18	0	3,7245	114,4956	5	-128	0,6	221,7	480	3	1439627361	21	414,618789	12745,87918
373468000	18	0	3,727	114,4957	5	0	0	0	511	49	1439969225	22	414,897094	12745,89032

Keterangan :

- Data *Latitude* dan *Longitude* (Posisi Kapal) yang digunakan sebagai masukan sistem
- Kecepatan kapal yang akan digunakan sebagai masukan sistem

### TABEL DATA AIS UNTUK UJI COBA KE-2

msg_mmsi	msg_kind	msg_repeat	data_lat	data_lon	data_nav	data_rot	data_sog	data_cog	data_head	data_utc	dt_last	TIME ke-	Lon_km	Lat_km
373468000	18	0	3,712905	114,4935733	0	0	0	0	480	36	1439509914	1	413,3280104	12745,65357
373468000	18	0	3,713	114,4936	8	0	0,2	271,1	480	29	1439526768	2	413,338586	12745,65654
373468000	18	0	3,715	114,494	0	0	0,1	0	511	59	1439530392	3	413,56123	12745,70107
373468000	18	0	3,713	114,49412	0	-128	0,1	0	511	62	1439530756	4	413,338586	12745,71443
373468000	18	0	3,714	114,4942	1	-128	0,1	0	480	1	1439531119	5	413,449908	12745,72333
373468000	18	0	3,714	114,4943	1	-128	0,2	166,1	480	19	1439533657	6	413,449908	12745,73446
373468000	18	0	3,715	114,4943	5	-128	0,1	0	480	28	1439535465	7	413,56123	12745,73446
373468000	18	0	3,714	114,4941	5	0	0,2	277,9	480	43	1439537282	8	413,449908	12745,7122
373468000	18	0	3,716	114,4942	1	-127	0,3	139,6	511	50	1439547063	9	413,672552	12745,72333
373468000	18	0	3,714	114,4941	5	0	0,3	268,6	511	51	1439555766	10	413,449908	12745,7122
373468000	18	0	3,715	114,494	5	0	0,3	77,1	480	17	1439568096	11	413,56123	12745,70107
373468000	18	0	3,716	114,4943	0	0	0,3	40,1	480	20	1439568277	12	413,672552	12745,73446
373468000	18	0	3,715	114,4942	5	0	0,1	0	480	32	1439570631	13	413,56123	12745,72333
373468000	18	0	3,714	114,4943	5	-128	0	0	480	20	1439585678	14	413,449908	12745,73446
373468000	18	0	3,715	114,494	1	-0,04464	0	0	480	22	1439586041	15	413,56123	12745,70107
373468000	18	0	3,716	114,4944	1	2,856978	0	0	480	22	1439586220	16	413,672552	12745,7456
373468000	18	0	3,717	114,494	0	0	0	0	480	24	1439586402	17	413,783874	12745,70107
373468000	18	0	3,716	114,494	0	-128	0	0	480	24	1439586581	18	413,672552	12745,70107
373468000	18	0	3,715	114,494	1	0	0,1	0	511	55	1439607788	19	413,56123	12745,70107
373468000	18	0	3,717	114,4945	1	0	0,2	177,8	480	43	1439624820	20	413,783874	12745,75673
373468000	18	0	3,718	114,49456	5	-128	0,6	221,7	480	3	1439627361	21	413,895196	12745,76341
373468000	18	0	3,7215	114,4948	5	0	0	0	511	49	1439969225	22	414,284823	12745,79013

Keterangan :

- Data *Latitude* dan *Longitude* (Posisi Kapal) yang digunakan sebagai masukan sistem
- Kecepatan kapal yang akan digunakan sebagai masukan sistem

### TABEL DATA AIS UNTUK UJI COBA KE-3

msg_mmsi	msg_kind	msg_repeat	data_lat	data_lon	data_nav	data_rot	data_sog	data_cog	data_head	data_utc	dt_last	TIME ke-	Lon_km	Lat_km
373468000	18	0	3,712905	114,4935733	0	0	0	0	480	36	1439509914	1	413,3280104	12745,65357
373468000	18	0	3,74	114,49476	8	0	0,2	271,1	480	29	1439526768	2	416,34428	12745,78567
373468000	18	0	3,75	114,4942533	0	0	0,1	0	511	59	1439530392	3	417,4575	12745,72927
373468000	18	0	3,76	114,49552	0	-128	0,1	0	511	62	1439530756	4	418,57072	12745,87028
373468000	18	0	3,77	114,4934767	1	-128	0,1	0	480	1	1439531119	5	419,68394	12745,64281
373468000	18	0	3,78	114,4934767	1	-128	0,2	166,1	480	19	1439533657	6	420,79716	12745,64281
373468000	18	0	3,69	114,4952533	5	-128	0,1	0	480	28	1439535465	7	410,77818	12745,84059
373468000	18	0	3,7	114,4946933	5	0	0,2	277,9	480	43	1439537282	8	411,8914	12745,77825
373468000	18	0	3,69	114,4935067	1	-127	0,3	139,6	511	50	1439547063	9	410,77818	12745,64615
373468000	18	0	3,68	114,4934767	5	0	0,3	268,6	511	51	1439555766	10	409,66496	12745,64281
373468000	18	0	3,68	114,49348	5	0	0,3	77,1	480	17	1439568096	11	409,66496	12745,64318
373468000	18	0	3,67	114,49372	0	0	0,3	40,1	480	20	1439568277	12	408,55174	12745,6699
373468000	18	0	3,725	114,4935067	5	0	0,1	0	480	32	1439570631	13	414,67445	12745,64615
373468000	18	0	3,728	114,49432	5	-128	0	0	480	20	1439585678	14	415,008416	12745,73669
373468000	18	0	3,73	114,49436	1	-0,04464	0	0	480	22	1439586041	15	415,23106	12745,74114
373468000	18	0	3,749	114,4943733	1	2,856978	0	0	480	22	1439586220	16	417,346178	12745,74263
373468000	18	0	3,75	114,49428	0	0	0	0	480	24	1439586402	17	417,4575	12745,73224
373468000	18	0	3,77	114,4942533	0	-128	0	0	480	24	1439586581	18	419,68394	12745,72927
373468000	18	0	3,781	114,4936133	1	0	0,1	0	511	55	1439607788	19	420,908482	12745,65802
373468000	18	0	3,784	114,4942667	1	0	0,2	177,8	480	43	1439624820	20	421,242448	12745,73075
373468000	18	0	3,785	114,4940667	5	-128	0,6	221,7	480	3	1439627361	21	421,35377	12745,70849
373468000	18	0	3,78	114,4943067	5	0	0	0	511	49	1439969225	22	420,79716	12745,73521

Keterangan :

- Data *Latitude* dan *Longitude* (Posisi Kapal) yang digunakan sebagai masukan sistem
- Kecepatan kapal yang akan digunakan sebagai masukan sistem



**LAMPIRAN C**  
***RULE BASE PADA LOGIKA FUZZY***

1. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
2. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
3. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
4. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
5. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
6. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
7. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
8. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

9. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
10. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
11. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
12. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
13. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
14. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
15. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
16. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
17. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
18. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
  19. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
  20. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
  21. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
  22. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
  23. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
  24. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
  25. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

26. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
27. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
28. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
29. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
30. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
31. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
32. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
33. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
34. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is I) (1)
35. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
36. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
37. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
38. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
39. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
40. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
41. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
42. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

43. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
44. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
45. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
46. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
47. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
48. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
49. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
50. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
51. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
52. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
53. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
54. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
55. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
56. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
57. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
58. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
59. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

60. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
61. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
62. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
63. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
64. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
65. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
66. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
67. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
68. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S)



- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
69. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
70. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
71. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
72. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
73. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
74. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
75. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
76. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)

78. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
79. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
80. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
81. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
82. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
83. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
84. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
86. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
87. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
88. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
  89. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
  90. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
  91. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
  92. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
  93. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
  94. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
  95. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

96. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
97. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
98. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
99. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
100. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
101. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
102. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
103. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
104. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
105. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
106. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
107. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
108. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
109. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
110. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
111. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
112. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)

113. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
114. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
115. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
116. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
117. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
118. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
119. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
120. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
121. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is I) (1)
122. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
123. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
124. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
125. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
126. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
127. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
128. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
129. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

130. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
131. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
132. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
133. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
134. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
135. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
136. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
137. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
138. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R)



- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is NI) (1)
139. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
140. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
141. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
142. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
143. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
144. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
145. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
146. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)

147. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
148. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
149. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
150. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
151. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
152. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
153. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
154. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
155. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
156. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
157. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
158. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
159. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
160. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
161. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
162. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
163. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

164. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
165. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
166. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
167. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
168. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
169. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
170. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
171. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
172. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
173. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
174. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
175. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
176. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
177. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
178. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
179. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
180. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

181. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
182. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
183. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
184. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
185. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
186. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
187. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
188. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
189. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
190. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
191. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
192. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
193. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
194. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
195. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
196. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
197. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

198. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
199. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
200. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
201. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
202. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
203. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
204. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
205. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
206. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S)



- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
207. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
208. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
209. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
210. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
211. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
212. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
213. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
214. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

215. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
216. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
217. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
218. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
219. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
220. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
221. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
222. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
223. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is I) (1)
224. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
225. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
226. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
227. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
228. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
229. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
230. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
231. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

232. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
233. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
234. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
235. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
236. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
237. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
238. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
239. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
240. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
241. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
242. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
243. If (Kecepatan(Searching) is R) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
244. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
245. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
246. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
247. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
248. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)

249. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
250. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
251. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
252. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
253. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
254. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
255. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
256. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
257. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
258. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
259. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
260. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
261. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
262. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
263. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
264. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
265. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

266. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
267. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
268. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
269. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
270. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
271. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
272. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
273. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
274. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R)



- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
275. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
276. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
277. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
278. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
279. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
280. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
281. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
282. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

283. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
284. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
285. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
286. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
287. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
288. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
289. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
290. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
291. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
292. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
292. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
293. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
294. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
295. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
296. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
297. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
298. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

299. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
300. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
301. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
302. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
303. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
304. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
305. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
306. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
307. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
308. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
309. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
310. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
311. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
312. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
313. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
314. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
315. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

316. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
317. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
318. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
319. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
320. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
321. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
322. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
323. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
324. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
325. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
326. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
327. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
328. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
329. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
330. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
331. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
332. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)

333. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
334. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
335. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
336. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
337. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
338. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
339. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
340. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
341. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S)



- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
342. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
343. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
344. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
345. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
346. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
347. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
348. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
349. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)

349. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
350. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
351. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
352. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
353. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
354. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
355. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
356. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
357. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
358. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
359. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
360. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
361. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
362. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
363. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
364. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
365. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

366. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
367. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
368. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
369. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
370. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
371. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
372. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
373. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
374. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
375. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
376. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
377. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
378. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
379. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
380. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
381. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
382. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

383. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
384. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
385. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
386. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
387. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
388. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
389. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
390. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
391. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
392. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
393. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
394. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
395. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
396. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
397. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
398. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
399. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

400. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
401. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
402. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
403. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
404. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
405. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
406. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
406. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
407. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R)



- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
408. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
409. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
410. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
410. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
412. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
413. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
414. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
415. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

416. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
417. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
418. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
419. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
420. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
421. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
422. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
423. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
424. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
425. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
426. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
427. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
428. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
429. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
430. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
431. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
432. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

433. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
434. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
435. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
436. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
437. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
438. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
439. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
440. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
441. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
442. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
443. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
444. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
445. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
446. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
447. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
448. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
449. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

450. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
451. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
452. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
453. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
454. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
455. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
456. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
457. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
458. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
459. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
460. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
461. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
462. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
463. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
464. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
465. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
466. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)

467. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
468. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
469. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
470. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
471. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
472. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
473. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
474. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
475. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S)



- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is I) (1)
476. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
477. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
478. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
479. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
480. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
481. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
482. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
483. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

484. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
485. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
486. If (Kecepatan(Searching) is S) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
487. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
488. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
489. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
490. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
491. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
492. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
493. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
494. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
495. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
496. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
497. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
498. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
499. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
500. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

501. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
502. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
503. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
504. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
505. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
506. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
507. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
508. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
509. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
510. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
511. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
512. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
513. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
514. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
515. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
516. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
517. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

518. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
519. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
520. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
521. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
522. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
523. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
524. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
525. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
526. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is I) (1)
527. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
528. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
529. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
530. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
531. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
532. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
533. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
534. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

535. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
536. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
537. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
537. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
539. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
539. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
541. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
542. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
543. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R)



- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
544. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
545. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
546. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
547. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
548. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
549. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
550. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
551. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

552. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
553. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
554. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
555. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
556. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
557. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
558. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
559. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
560. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
561. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
561. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
561. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
564. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
565. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
566. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
567. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is R) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
568. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

569. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
570. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is NI) (1)
571. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
572. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
573. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
574. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
575. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is NI) (1)
576. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
577. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
578. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
579. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
580. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
581. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
582. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
583. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
584. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
584. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

585. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
586. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
587. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
588. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
589. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
590. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
591. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
592. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
593. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
594. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
595. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
596. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
597. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
598. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
599. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
600. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
601. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

602. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
603. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
604. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
605. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
606. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
607. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
608. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
609. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
610. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S)



- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is I) (1)
611. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
612. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
613. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
614. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
615. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
616. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
617. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
618. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

619. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
620. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
621. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
622. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
623. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
624. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
625. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
626. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
627. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
628. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
629. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
630. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
631. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
632. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
633. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
634. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
635. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

636. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
637. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
638. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
639. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
640. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
641. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
642. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
643. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
644. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)
645. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
646. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
647. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
648. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is S) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
649. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
650. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
651. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
652. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

653. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
654. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
655. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
656. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
657. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
658. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
659. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
660. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
661. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S)

- and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
662. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
663. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
664. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
665. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
666. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
667. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
668. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
669. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

670. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
671. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
672. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
673. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
674. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
675. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is R) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
676. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
677. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
678. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R)



- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
679. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
680. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
680. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
681. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
682. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
683. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
684. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
685. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)

686. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
687. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
688. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
689. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
690. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
691. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
692. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
693. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
694. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T)

- and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R)  
then (IUUFishing is NI) (1)
695. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
696. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
697. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
698. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
699. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
700. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
701. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
702. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is S) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)

703. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
704. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
705. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
706. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
707. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
708. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
709. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
710. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
711. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is R)

- and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)
712. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
713. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
714. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
715. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
716. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
717. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
718. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
719. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)

720. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is S) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
721. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is NI) (1)
722. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
723. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is R) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
724. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
725. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S) then (IUUFishing is I) (1)
726. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is S) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T) then (IUUFishing is I) (1)
727. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T) and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is R) then (IUUFishing is I) (1)
728. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T)

and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is S)  
then (IUUFishing is I) (1)

729. If (Kecepatan(Searching) is T) and (PerubahanPosisi(Longitude) is  
T) and (Kecepatan(Towing) is T) and (Kecepatan(Casting) is T)  
and (Kecepatan(Hauling) is T) and (PerubahanPosisi(Latitude) is T)  
then (IUUFishing is I) (1)

## DAFTAR PUSTAKA

- Aditya, B. (2007). Reformasi Manajemen Perbatasan di Indonesia. Manajemen Garis Perbatasan Indonesia – Sebuah Usaha Menjamin Keamanan Warga Negara.
- Aisjah, A.S., Masroeri, A.A., Arifin, Syamsul., Saiko. (2011). Perancangan Sistem Pengendalian Pada Kapal Berbasis Data AIS (Automatic Identification System) untuk Menghindari Tabrakan Di Perairan Tanjung Perak Surabaya, 1–10. Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya - SENTA 2011
- Jianjun GAO, Reasonableness of the Bond under Article 292 of the LOS Convention: Practice of the ITLOS., dari <http://chinesejil.oxfordjournals.org/content/7/1/115.full.pdf+html>.
- Arifin, S. Himpunan dan Operasi Fuzzy. Jurusan Teknik Fisika. Institut Teknologi Sepuluh Nopember. Surabaya.
- Garnawan, R. & Pitana, T.(2011). Studi Integrasi Automatic Identification System (AIS) Data Dan Geographic Information System (GIS) Untuk Pengembangan Strategi Inspeksi Kapal. Institut Teknologi Sepuluh Nopember, Surabaya
- Djalal, H. (2013). Dispute between Indonesia and Malaysia on the Sovereignty over Sipadan and Ligitan Islands.
- Amir, U. (2013). Penegakan Hukum IUU Fishing Menurut UNCLOS 1982 ( Studi Kasus : Volga Case ) 1, 12(April), 68–92.
- Kaikyo, K. & Advisory, T. (2008). The Operation Beginning of AIS ( Automatic Identification System ).
- KEPRES. (1980). Presiden republik indonesia. , (1), pp.1–4.
- Matsumoto, H. (2015). Research on the Utilization of AIS for Fishing Boat. Journal of Maritime Researchers Vol. 5, March 2015:27-36.
- Prabawaningtyas, S. (2009). Diplomasi Bertetangga Baik dan Penegakkan Hukum dalam Manajemen Perbatasan Indonesia” , dalam Beni Sukadis (ed) Almanak Reformasi Sektor Keamanan, Jakarta: DCAF-LESPERSSI, hal.236-237



- Yuda Yudistira, S., (2009). Studi Penetapan Daerah Bahaya (Dangerous Area) Di Pelabuhan Tanjung Perak Surabaya Berdasarkan AIS. Institut Teknologi Sepuluh Nopember, Surabaya.
- Eriksen, T., Gudrun, H. Z., Narheim, B. Z., Jensl, B., & Meland, Z. (2006). Maritime Traffic Monitoring Using A Space-Based AIS Receiver, *58*, 537–549.
- Gudrun, K. H. Z., Eriksen, T., Meland, B. J., & Narheim, B. Z. T. (2008). Space-based AIS for global maritime traffic monitoring, *62*(2027), 240–245.
- Zadeh, L.A., Introduction, I. & Navy, U.S. (1965). Fuzzy Sets \* -, *353*, pp.338–353.
- Arief. (2015, Agustus 24). Penentuan Rule untuk Memutuskan Pola Pergerakan Kapal Ikan yang sedang Melakukan Illegal Fishing. (Ikko, Interviewer)
- Masroeri, A. A. (2015, Agustus 19). Penentuan Variebel Masukan dan Keluaran Sistem Pengambilan Keputusan, Tingkatan Fungsi Keanggotaan pada Logika Fuzzy serta Tingkatan (Numerik) untuk Mengkategorikan Illegal/Non Illegal Fishing. (Ikko, Interviewer)

## BIODATA PENULIS



Penulis lahir di kota Situbondo 29 Januari 1995. Penulis menempuh pendidikan di SDKr. PETRA Bondowoso lulus tahun 2006, SMPK INDRA PRASTHA Bondowoso lulus tahun 2009, dan SMAN 2 Bondowoso lulus tahun 2012. Pendidikan sarjana ditempuh di Jurusan Teknik Fisika ITS melalui jalur SNMPTN 2012 dan mendapat bantuan finansial dengan Program Bidik Misi. Selama aktif menjadi mahasiswa, penulis bergabung dalam organisasi kemahasiswaan HMTF selama periode 2013-2014 sebagai Staff & 2014-2015 sebagai Wakil Kepala Departemen dalam Departemen Pengembangan Sumber Daya Mahasiswa. Selain aktif dalam berorganisasi, penulis juga aktif dalam kegiatan akademik sebagai asisten Laboratorium Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol selama periode 2014-2015 & 2015-2016. Pengalaman *internship program* selama 1 bulan di PT. PERTAMINA (Persero) RU IV Cilacap. Bidang minat penulis adalah instrumentasi dan kontrol. Penulis dapat dihubungi di email [ikkofransisko12@gmail.com](mailto:ikkofransisko12@gmail.com).